接口功能：

消除某法相在方向上的歧义

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 输入类型 | Name | Type | Default Value |
| in | normals\_cloud | pcl::PointCloud<PointNT> |  |
| in | normal\_indices | pcl::Indices |  |
| in/out | normal | Eigen::Vector3f |  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 参数 | 类型 | 说明 |
| normals\_cloud | pcl::PointCloud<PointNT> | 用于计算的法线集合 |
| normal\_indices | pcl::Indices | 需要被用于计算的法线的下标的集合 |
| normal | Eigen::Vector3f | 需要消除歧义的法线 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 行号 | 解释 | Tik接口 |
| 7~8 | 定义一个类型为Eigen::Vector3f的变量并初始化 | set\_as |
| 10~15 | 遍历用于计算的法线 | for\_range  vec\_add |
| 17 | 向量标准化 | vec\_mul  vec\_rec  vec\_add |
| 19~22 | 调整需要消除歧义的法线的方向 | vec\_mul  vec\_add |