程序说明：

本程序主要实现了原始数据到点云数据的转换， 程序以文件形式读入原始数据，这里是“20.bin”文件， 另外有三个配置文件， badpixel.bin为坏像素替换坐标配置文件， Nonlinear\_calibration.bin 是非线性校准配置文件，Len\_distortion\_parameter.bin是计算点云图的配置文件。 主程序流程如下：



图一，流程图

Subframe.cpp 实现帧融合和子帧数据经测距公式到距离的转换。

Nolinearfilter.cpp 实现非线性校准。

Imgprocess.cpp 实现中值平均和怀像素坐标点替换。

Flowmean.cpp 实现多帧像素的滑动平均。

Pointcloud.cpp 实现点云坐标的转换。

算法集中在FrameConsumer类里的work（）函数里执行。

各个算法可以单独或者组合执行，个算法的宏开关在abaxConnon.h中设置。