

ORB-SLAM2 第四次作业

作业

1. 补充三角化部分代码，使得相机能够完整跟踪轨迹
2. 补全 `optimizer.cpp` 中 `two_view_ba` 的代码，使用g2o实现两视图的ba优化(先编译Thirdparty中的g2o)。
3. 修改函数 `feature_match` 的传参 `outlier_rate=0.05`，使得两视图图中存在5%的错匹配。
补全 `outlier_rejection` 函数中使用重投影误差剔除outlier的代码，保证最终精度不会因为outlier而明显降低

代码中需要补全部分使用TODO注释给出。下面两幅图分别是完成作业1完整跟踪的结果，以及增加了ba优化后的结果

