

ORB-SLAM2 第三次作业

作业

1. 使用 `cv::solvePnPRansac` 函数实现pnp求解当前帧的位姿。初始化地图代码已经给出。
2. 尝试不同的pnp算法，并对结果做简要分析。
3. 阅读ORB-SLAM2源码中初始化以及PNP相关代码。

代码中需要补全部分使用TODO注释给出。代码运行结果如下，白色点为landmarks，橙色点为生成的初始化点，绿色以及黄色轨迹分别是仿真的真值以及VO的估计轨迹。

