

已完成构建的地图

关键帧	地图点
Frame 1	$(MP_1, MP_2, \dots, MP_k)$
Frame 2	$(MP_6, MP_{11}, \dots, MP_m)$
.....
Frame N	$(MP_q, MP_u, \dots, MP_v)$

当前帧

BoW 计算

ORB 特征提取

BoW_{KFs}	相似性
BoW_{KF1}	0.5
BoW_{KF2}	0.9
.....	
BoW_{KFN}	0.1

关键帧选取

地图点

FPS

定位成功

是

误差 < 阈值?

否

2D-3D 投影

