# Zed-demo开发需求文档

1 系统概述

* 1. 项目名称

Zed 双目slam系统

* 1. 项目概述

包括基于双目的定位和地图绘制，已经AR显示

* 1. 开发环境

略

* 1. 开发费用

略

* 1. 开放时间

两周

1. 模块说明
   1. 特征提取模块

不同的特征提取的鲁棒性和速度

* 1. 特征匹配模块

包括双目和前后帧模块匹配

* 1. VO模块

恢复相机pose

* 1. 优化模块

BA优化相机姿态和地图

* 1. 回环检测模块