Structure From Motion(SFM)和visual Simultaneously localization and (feature)mapping(vSLAM)其实能勉强算是一个东西，SFM一般是视觉领域的叫法，SLAM是机器人领域的叫法。两者的研究动机略有不同，SFM是用于三维重构的，SLAM还可以使用传感器也重构地图、测量和预测3D运动轨迹。

虽然定位和重构地图这两个任务有一定耦合度（MonoSLAM其实关注的更多是localization，但是这feature map还是得顺手构一下，因为要作为landmarks路标来做全局的优化，闭环检测的时候就有参考了）

闭环检测：因为inertial sensor的误差，时间久了空间轨迹误差可能会有积累，所有可以用闭环检测的办法调整这些误差。camera在空间中运动，总有机会回到最初的起点，看着最初的景物，那么最初的特征/路标/landmark就可以用来闭合一下这个轨迹，于是这一段轨迹就会相应地调整下误差。

但如果Qwerty 3D需要的是实时的准确性，那么校正之前的轨迹误差就没什么用了。最好还是特征点一直存在，那么就舒舒服服了。注意一下就是怎么样不会让屏幕的图像影响到SLAM camera的特征提取，毕竟Qwerty的渲染图像是要欺骗人眼的，那么也可能会欺骗到用于视觉定位的摄像头啊。

(2018.2.25)Emm所以我觉得demo就先用基于棋盘格和张正友标定法的camera calibration，算出camera的内参(intrinsic parameter）和外参(extrinsic matrix)，这个标定就单单地做初始化，后面就惯性传感器+kalman filter凑一凑数吧，以后再做完整一点的SLAM