初始化：A[9, 9], B[9, 6]

无偏测量：M = s - b

更新统计值 (可能冗余)：avgA, avgW, it

更新积分值：

反对称矩阵：

雅可比矩阵更新：

IntegratedRotation (d > 1e-4 ?)：

更新i：

