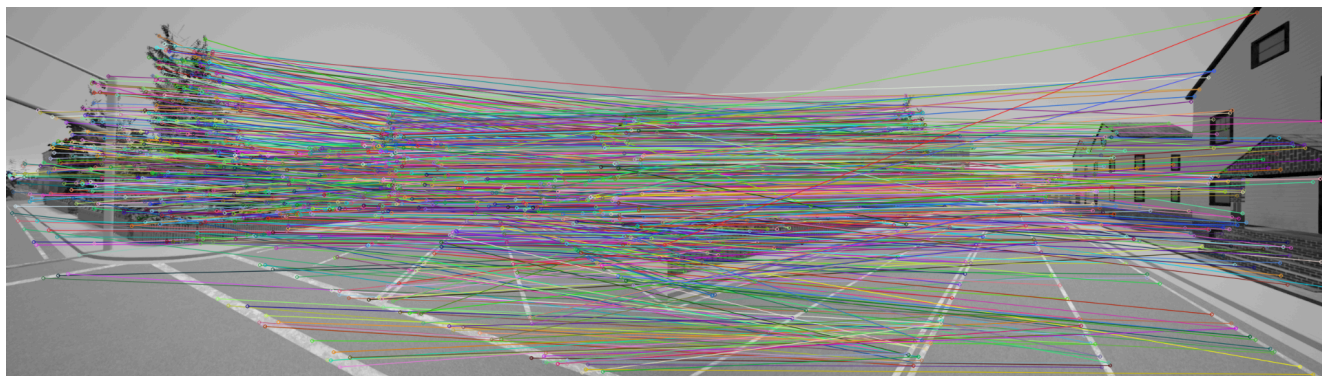


Домашняя работа: SLAM

Данные:

Приложенное видео



Изучите код, который приложен к заданию. В нём подсвечены части, которые нужно сделать (#TODO)

- Добавьте нелинейную оптимизацию всей сцены, используя [ceres](#) или [gtsam](#)
- Улучшите трекинг в `update_map`, чтобы пройти поворот. Это творческая часть, в ней можно делать что угодно

Ваша задача “проехать” как можно дальше от начала видео:

Комментарии:

не используйте все кадры, попробуйте использовать каждый n -ый кадр

для дебага достаточно выводить траекторию камеры (вектор смещения) или облако точек

