

ORB_SLAM2 操作过程阅读补充

本文件夹中包含的三个PDF文件是从零开始直到最后成功运行ORB_SLAM2的操作过程，包括安装依赖、配置环境、编译源码等所有详细步骤。但是由于本人制作水平有限，这三个PDF阅读体验可能不高（因为有一部分没有办法内容导出PDF所以采取截图的形式）。下面四个超链接是文件夹中PDF文件的出处，也就是操作过程的原网页链接，**属于本人原创**，上传到了CSDN的博客上，当时写了共4万多字。如果对本部分细节感兴趣的评委老师们可以阅读下面四个超链接。

[从零开始跑ORB_SLAM2\(零\) 安装Ubuntu16.04 LTS](#)

[从零开始跑ORB_SLAM2\(一\) 前期准备与环境配置](#)

[从零开始跑ORB_SLAM2\(二\) 配置ROS Kinetic环境并测试Realsense D435相机](#)

[从零开始跑ORB_SLAM2\(三\) 使用Realsense D435相机跑ORB_SLAM2生成稀疏点阵](#)

小组成员：张展铭