**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**](https://blog.csdn.net/weixin_41732319/article/details/102314237)

[**从零开始跑ORB\_SLAM2(一) 前期准备与环境配置**](https://blog.csdn.net/weixin_41732319/article/details/101232873)

[**从零开始跑ORB\_SLAM2(二) 配置ROS Kinetic环境并测试Realsense D435相机**](https://blog.csdn.net/weixin_41732319/article/details/102421615)

[**从零开始跑ORB\_SLAM2(三) 使用Realsense D435相机跑ORB\_SLAM2生成稀疏点阵**](https://blog.csdn.net/weixin_41732319/article/details/102469604)

**小组成员：张展铭**