

SLAM学习心得分享

邱笑晨@BUAA

2019.07.22

个人简介

- 北京航空航天大学自动化学院博士在读
- 研究方向：视觉惯性组合导航（VIO）；多传感器组合导航
- 邮箱：qiuxiaochen@buaa.edu.cn

我的SLAM学习之旅

- 2017年8月份，HKUST沈老师公开课首次接触VIO
- 2017年10月份，看完高翔博士的《视觉SLAM十四讲》
- 2017年12月份，仔细看完ORB_SLAM，正式入坑SLAM
- 2018年3月份，详细推导流型上的预积分，入坑现代VIO
- 2018年3月至今，在开源框架的基础上复现和改进MSCKF算法，同时继续深入学习现代VIO理论。

学习感悟

- SLAM很难。
- SLAM也很有趣。
- 夯实基础，在不能面面俱到的情况下，抓主要矛盾，各个击破。
- 开源代码丰富，多看。
- 自己多总结，可以写博客，主要给自己看。
- 多和同行交流。
- 实践出真知。

谢谢大家！