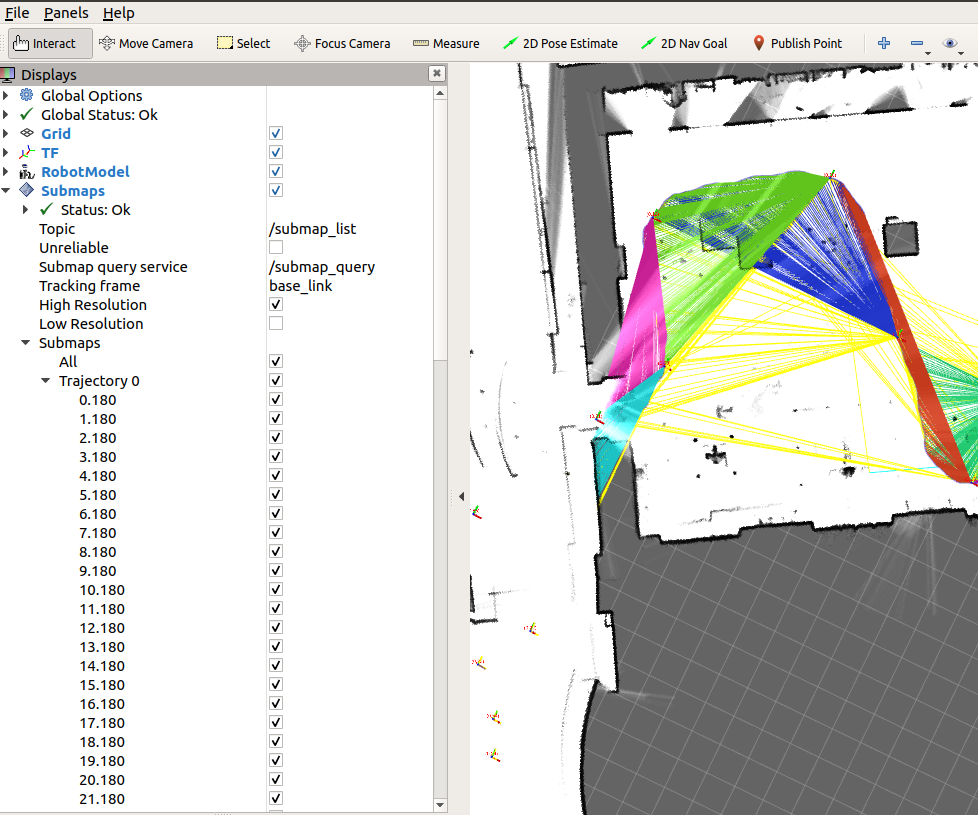
创建 trajectory的过程：

TrajectoryBuilder（用来创建trajectory）

{

创建一条trajectory过程：

1获得传感器数据并保存，从中抽取关键帧（可能是一些相关滤波），其中的一帧关键帧被为trajectory上的一个节点，一条这trajectory由这样一串若干个节点组成。所以TrajectoryBuilder要维护一个节点列表，同时，每一帧时的传感器数据相对于该Submap的局部坐标变换要已知

（:

直观的说，运行官方给的包，注意左下方这一串数字。有一条trajectory id为0，然后从开始接受传感器数据起这 一列数据开始从0增加，产生一个节点这里就加一，计数满180个后就产生一个submap，然后这个数继续从0开始++构建下一个submap...

所以说一条trajectory是由一串这样的节点组成的。

}

2submap

』