现在我想要用双目vio模式运行kitti数据集，记录过程

参考博客

<https://blog.csdn.net/a922922737/article/details/115116952?utm_medium=distribute.pc_relevant.none-task-blog-2~default~baidujs_utm_term~default-4-115116952-blog-129178103.235^v29^pc_relevant_default_base3&spm=1001.2101.3001.4242.3&utm_relevant_index=7#commentBox> 回音谷

按照其中内容下载了一个07序列的raw data

我发现里边的数据并未处理，有四个相机的数据，imu的数据以及各自对应的时间戳

但是他们的时间戳都不相等，所以可能需要进行一个对齐操作。

我将他们的时间通通从0开始，让相机和imu用同一个时间戳文件，这不知道算个啥

经过一番折腾后我整出来了一个东西，但是我发现我求的 imu到相机外参矩阵好像不对，应该再求个逆，好像没什么用

在运行时，我感觉imu和图像好像没有对齐，明明是直线行驶，地图上却是转弯的轨迹，所以应该图像和imu的位姿对应不上？？？ 这是我估计的，不知道对不对

运行过程中总是会跟踪失败，这连纯视觉都比不了，肯定是我哪个地方没搞好！！！吐了

博客里很多人和我都是一样的问题，只要一转弯就会reset，所以暂时先不管了，估计可能是别的问题？？？

关于数据集raw data部分 在stereo\_vio里边

分支是在 stereo\_vio\_kitti

运行命令：./Examples/Stereo-Inertial/stereo\_inertial\_kitti Vocabulary/ORBvoc.txt Examples/Stereo-Inertial/KITTI07.yaml /media/wangxudong/xudong/stereo\_vio/2011\_09\_30\_drive\_0027\_sync/2011\_09\_30/2011\_09\_30\_drive\_0027\_sync /media/wangxudong/xudong/stereo\_vio/2011\_09\_30\_drive\_0027\_sync/2011\_09\_30/2011\_09\_30\_drive\_0027\_sync/oxts/data /media/wangxudong/xudong/stereo\_vio/2011\_09\_30\_drive\_0027\_sync/2011\_09\_30/2011\_09\_30\_drive\_0027\_sync/times.txt

我把imu的时间戳当成和相机一样的了，暂时先这样。