

视觉SLAM十四讲笔记

第一讲 - 预备知识

章节划分

1. 预备知识
2. SLAM系统概述
 1. 模块组成
 2. 编程环境, IDE
3. 三维空间刚体运动
 1. 旋转矩阵, 欧拉角, 四元数, Eigen
4. 李群李代数, Sophus
5. 相机模型, OpenCV
6. 非线性优化
7. 特征点法的视觉里程计
8. 直接法的视觉里程计
9. 后端优化
10. 后端优化位姿图
11. 回环检测
12. 地图构建,
 1. 单目稠密深度图构建
 2. RGB-D 稠密地图构建
13. 双目视觉里程计框架

习题答案

<https://blog.csdn.net/jiahao62/article/details/80655542>