1. 本次的作业为实现高斯牛顿方法来对一个Pose-Graph进行优化
2. 给出的代码内部包含了可视化界面，大家可以用RVIZ的MarkerArray进行查看。优化前和优化后对应的topic为：/beforePoseGraph /afterPoseGraph

本次程序的运行过程为：

1. 文件main.cpp中的main函数中，有文件路径设置，需要根据自己电脑的路径进行修改。
2. 实现代码中要求的实现的内容，并且编译通过
3. 进入到LSSLAMProject目录下，运行:source devel/setup.bash
4. 运行指令：rosrun ls\_slam ls\_slam即可
5. 在rviz中查看优化前后PoseGraph的区别。推荐首先选用test\_quadrat数据进行计算，如果代码没有错的话，优化完毕之后的PoseGraph是一个稍微有一点不规则的正方向。