1. 多视图几何
2. 常见的激光SLAM，vSLAM算法（可以列入计划，慢慢读源码。最近可以先读loam，lego-loam，cartographer，这样整个辅助定位项目就可以用这个算法，也可以在工作简历中说这个项目），vins代码也要详读。看看里面都有哪些难点。可以将自己的RTK-SLAM完善一下，加上点云匹配的位姿来更新
3. 多传感器融合算法、各种滤波融合算法（卡尔曼滤波、粒子滤波等等）
4. 激光雷达的算法原理学习
5. 摄像头、激光雷达的标定方式
6. C++刷题，剑指offer