

msckf_vio::MsckfVio
::findRedundantCamStates

msckf_vio::quaternionToRotation

msckf_vio::skewSymmetric

```
graph LR; A["msckf_vio::MsckfVio::findRedundantCamStates"] --> B["msckf_vio::quaternionToRotation"]; B --> C["msckf_vio::skewSymmetric"];
```