

ORB_SLAM3 系列代码讲解

主 讲 人：魏宏宇

公 众 号：3D视觉工坊

主要内容

1 个人简介

2 ORBSLAM3系列分享安排

3 线程分解

4 讨论交流

1

个人简介



- 1、就读学校：东南大学
- 2、年级：博士三年级
- 3、主要研究方向：单目视觉惯性里程计（室内）
- 4、研究成果：

An Iterative-Optimization-Based Calibration Framework for VIO With Limited Prior Conditions （单目-IMU在线标定）

GMSK-SLAM: a new RGB-D SLAM method with dynamic areas detection towards dynamic environments （RGB-D SLAM 动态环境）

A fast analytical two-stage initial-parameters estimation method for monocular-inertial navigation
[在投]（标定）

2

ORB_SLAM3 系列分享安排



程序入口

Tracking线程、LocalMapping线程、LoopClosing线程、Viewer线程

ORB_SLAM3中都有哪些匹配算法？

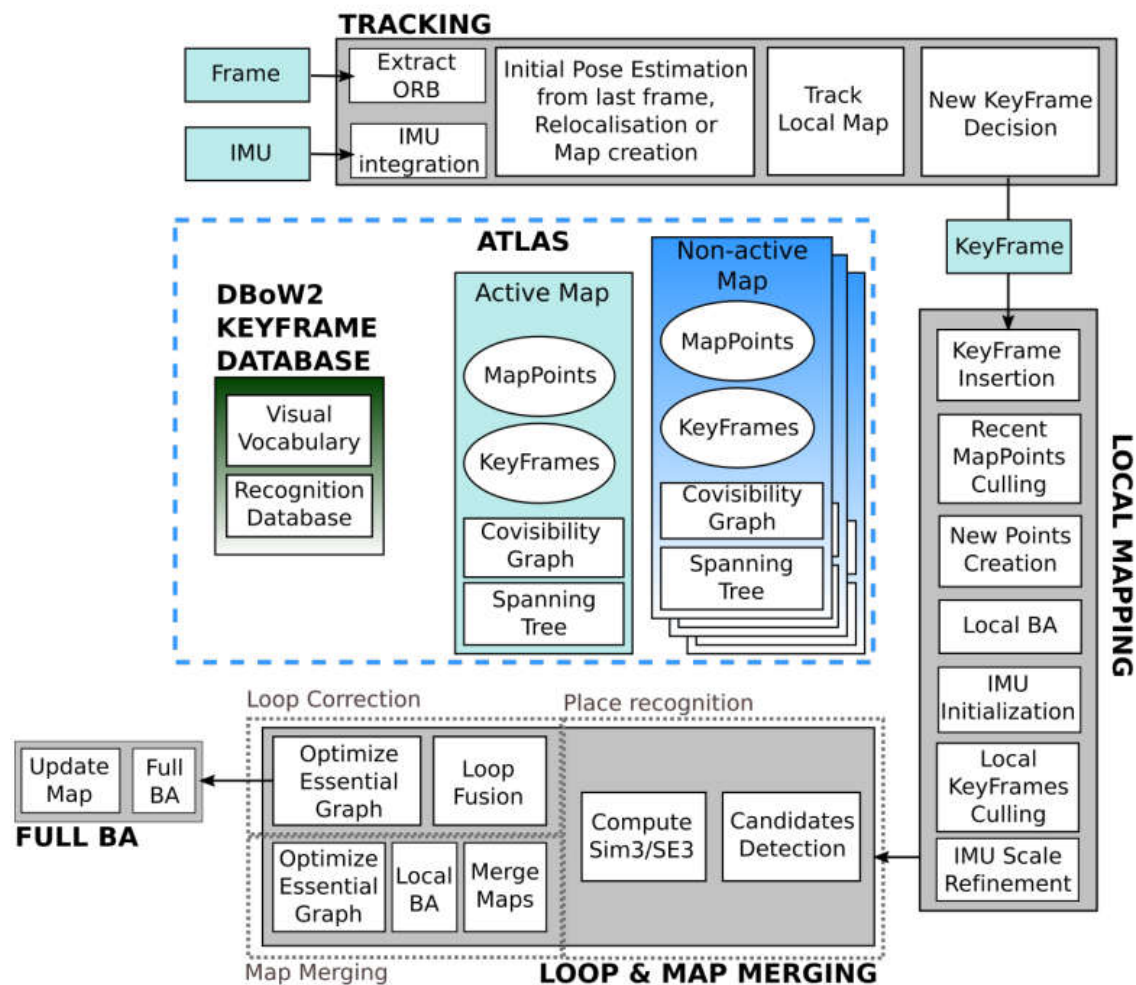
地图点如何形成？如何更新？如何剔除？

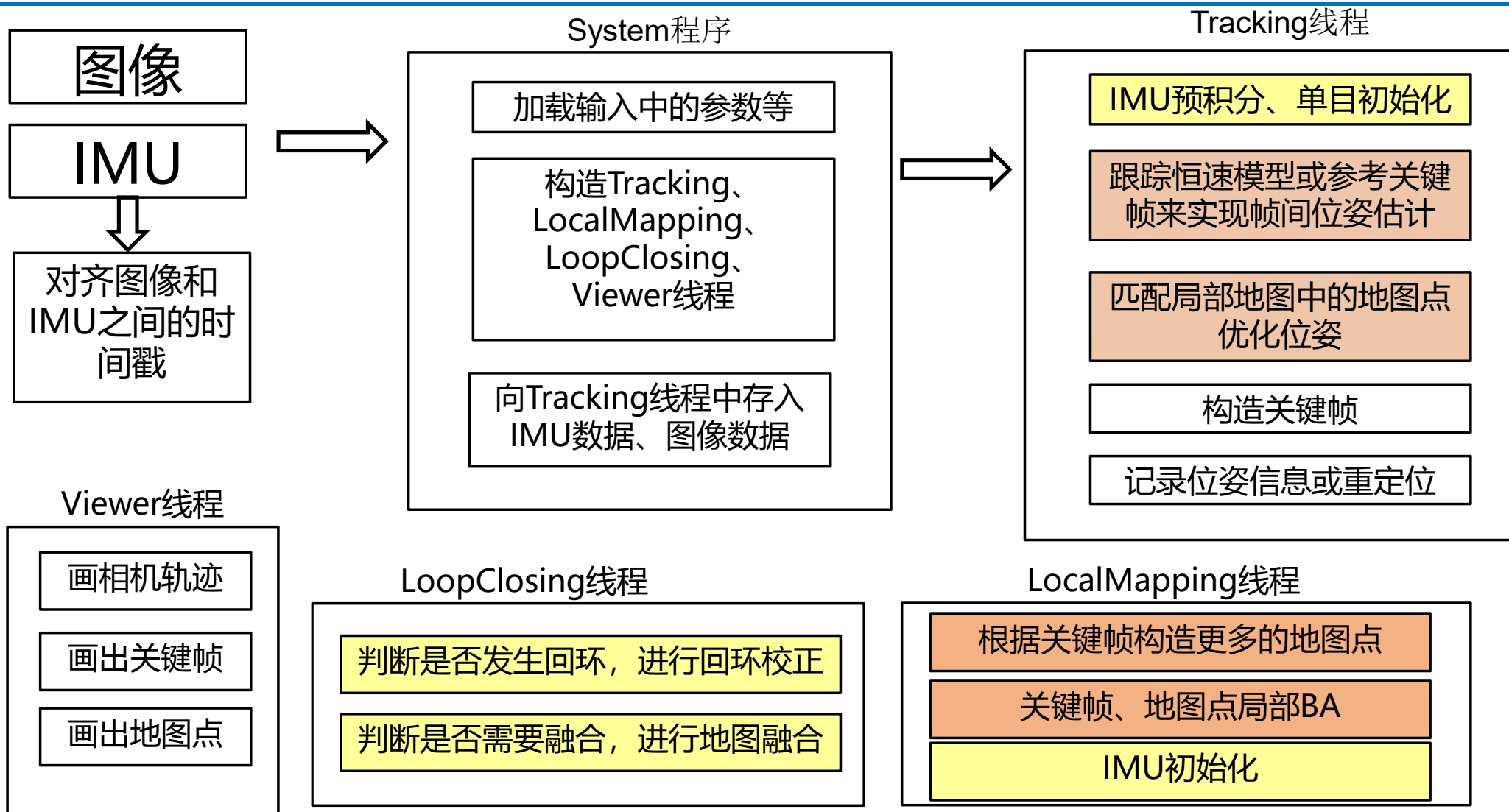
关键帧如何选取插入并边缘化？

未完，敬请大家提问补充

3

线程分解







线程分解

程序入口

问题1：程序入口文件中有哪些需要注意的代码语句？

问题2：视觉图像和IMU时间戳是如何进行的初步的粗对齐

线程分解

问题1：并行线程如何构造？如何开启？

问题2：每个线程做了那些工作

问题2：线程太复杂，如何读懂？

4

讨论与交流

欢迎关注3D视觉工坊

我们这里有3D视觉算法、SLAM、点云处理、三维重建、计算机视觉、深度学习、自动驾驶、图像处理、技术干货以及前沿paper分享！

如果你也想成为主讲人，欢迎加入我们。

➤ 报名方式：请发送邮件至vision3d@yeah.net

公众号



交流群请添加客服





感谢聆听

Thanks for Listening