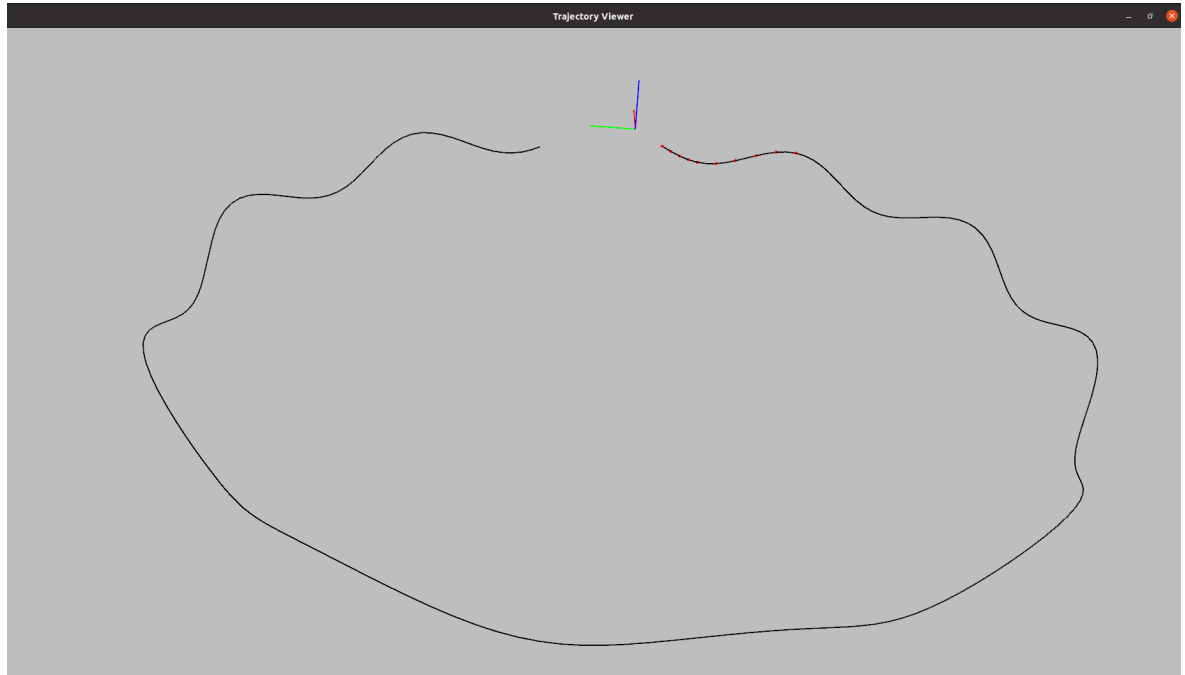


1.利用生成数据集运行VINS系统

- 代码增加文件run_sim.cpp和sim_config.yaml
- 重载函数System::PubImageData和FeatureTracker::readImage
- 运行代码：`./run_sim ../data`

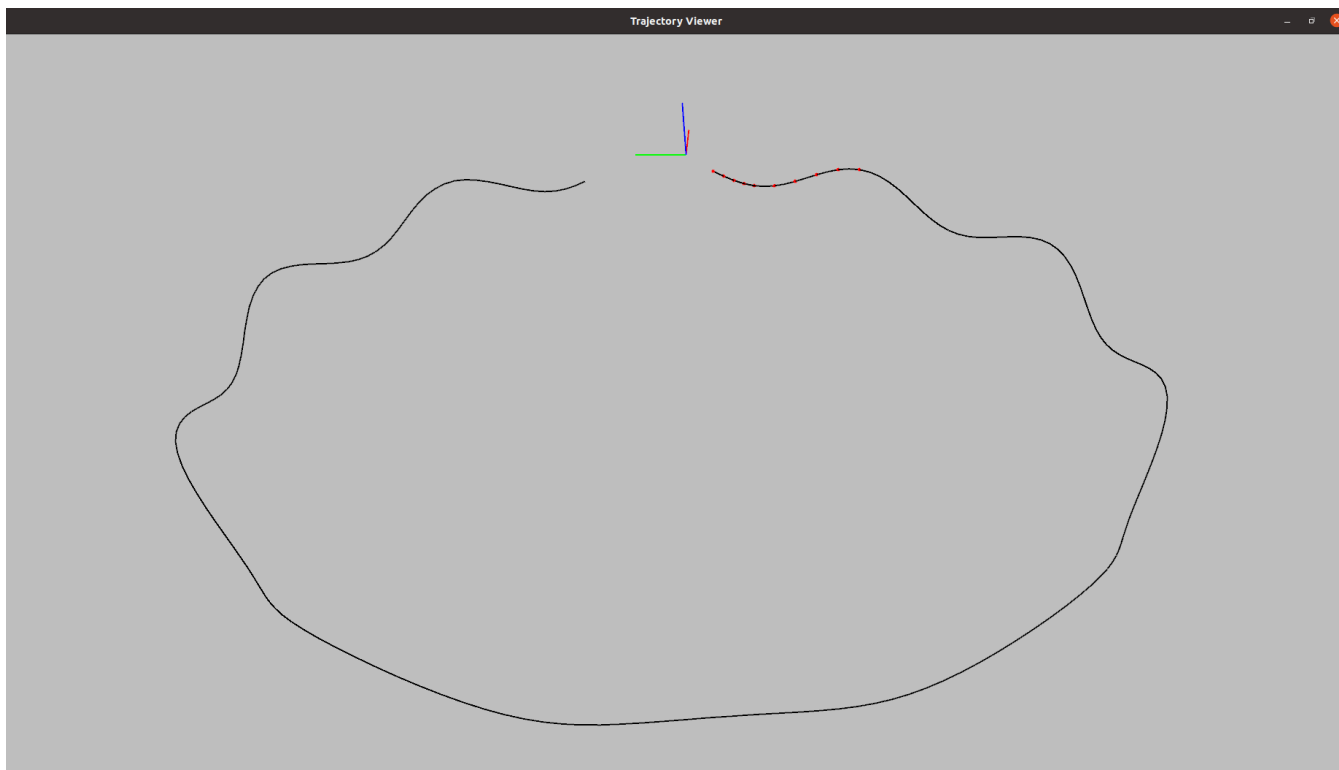
(1).无噪声



(2). $acc_n: 0.019$, $gyr_n: 0.015$, $acc_w: 0.0019$, $gyr_w: 0.0015$



(3). acc_n : 0.019, gyr_n : 0.0005, acc_w : 0.0001, gyr_w : $1.0e-6$



(4). acc_n : 0.008, gyr_n : 0.007, acc_w : 0.002, gyr_w : 0.001



通过对比可知，设置不同的IMU数据噪声，代码运行取得不同的效果。无噪声或小噪声时，估计轨迹与设置轨迹几乎一致；当噪声较大时，估计轨迹与设置轨迹产生较大偏移。