# System对象

创建并初始化Tracking，local mapping，loop closing，viewer对象和线程，整个程序通过维护mpTracker， mpLocalMapper，mpLoopCloser 3个对象实现算法，通过mpViewer实现显示。

# Tracking（main线程）

Tracking线程中，词袋加速匹配，绘制帧位置和地图信息，更新地图和关键帧库，读取了配置文件，保存轨迹的位姿信息保存在mpTracker对象中。

Track()：Tracking线程的主函数。

Step.1 初始化

# Local Mapping

local mapping更新了地图

# Loop Closing

Loop Closing更新地图，利用KDB和词袋进行闭环检测。