计划：

1. 先用openni获取深度图像和彩色图像

2. 然后对rgbd相机进行标定

3.获取RGBD数据

3. 将RGBD获得的数据输入至ORB-SLAM2中，然后进行测试

4. 启动程序，调试代码

5. 直接处理RGBD获取到的数据，同时进行点云曲面重建(或稀疏到稠密，再进行曲面重建)

结构： kitti\_publisher读取RGBD数据 → ORB-SLAM2(orb读取特征点) → Surfel\_fusion