

第三周日志

1. C++ 新特性

学习C++ 新特性智能指针，共享智能指针，独占智能指针，弱引用智能指针，并编写代码。

2. PCL

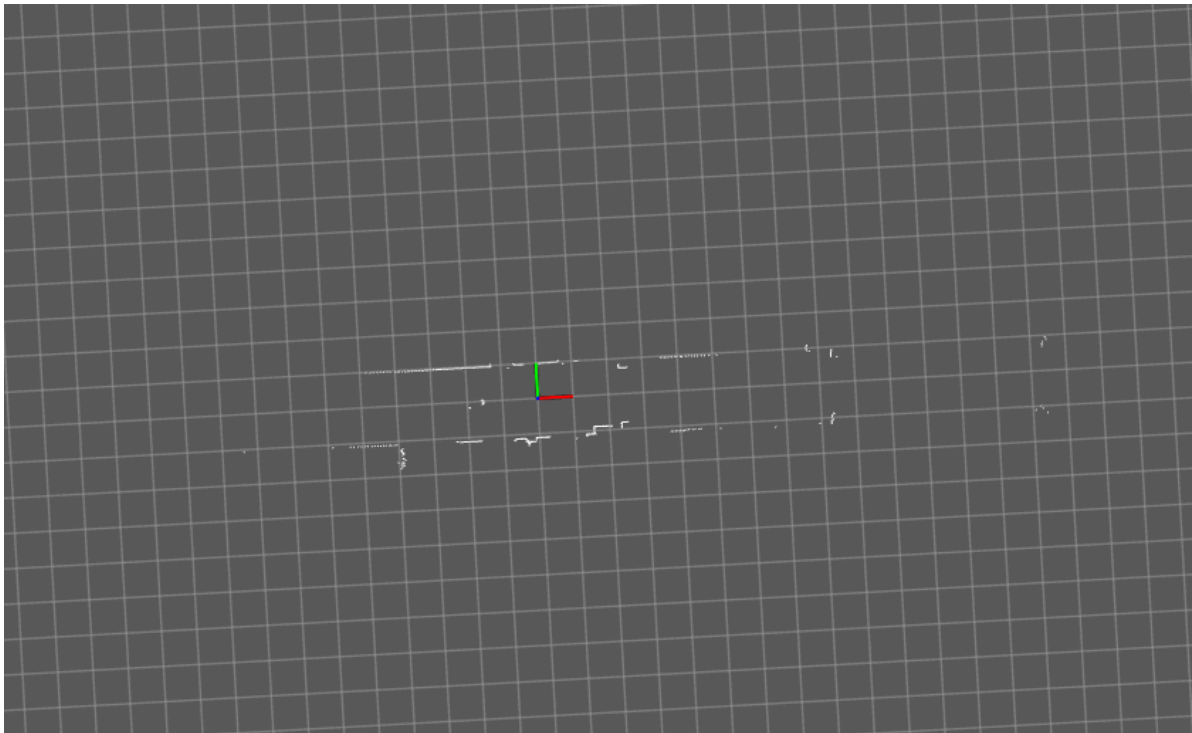
学习了点云配准基础和多帧点云配准算法，学习基于图优化和SLAM的大范围点云配准。

3. SLAM课程

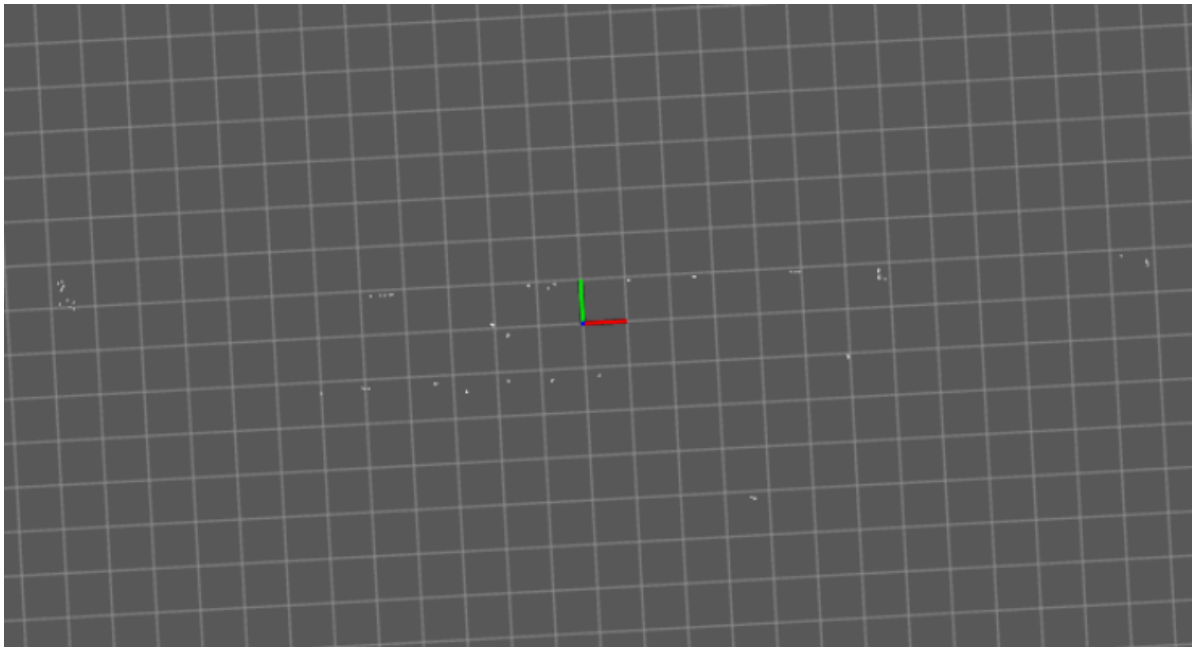
学习深蓝学院课程第四章和第五章，第六章，基于滤波和基于图优化融合方法的课程，记录课堂笔记，对课堂讲解中的理论公式未完全消化，还需要继续学习。

4. 编程实战

编写筛选点云中的关键点



筛选出角点：



代码，笔记，都在提交在Github仓库

1 | <https://github.com/lcd-first/SLAM>

下周计划

1. 学习深蓝学院课程第八章课程
2. 学习编写PCL 代码
3. 学习SLAM 的数学理论
4. 查阅资料，尝试从零编写SLAM系统
5. 学习C++ 中多线程

