

数据输入

预处理

初始化

图像

IMU

特征提取与跟踪

IMU预积分

SFM

视觉-惯性对齐

伪观测预处理

成功?

Y

N

惯性-车体粗对齐

成功?

Y

N

先验因子

IMU因子

视觉因子

速度伪观测因子

惯性-车体因子

VIO窗口优化

非线性优化

