每周工作报告

2018年9月21日 王枘

# 工作计划

* 1. 了解SLAM框架
  2. 了解框架流程下的每一个算法

# 工作进展

* 1. 配置运行环境
  2. 学习ORB-SLAM
  3. 看论文，了解前沿技术较好的匹配和地图构建算法

# 问题

* 1. 我和组长交流后，他说我们要做复现房屋内部结构，实质就是地图构建，后期要做的就是算法改进，我希望每个人都去看看算法，主要是前端（视觉里程计），实质就是估计相邻图像间相机的运动，里面会涉及到很多图像匹配算法（特征点法、对极几何、PnP、ICP等）；还有后端，主要接受不同时刻视觉里程计测量的相机位姿，以及回环建材并进行优化，会涉及到很多优化算法（KF、BA、图优化等），最后是地图构建。现在已经有很成熟的开源程序，我们主要能做的就是算法的改进，所以都要看算法。

# 下周计划

* 1. 学习地图构建时所用到的方法