



tracking线程会将追踪完成的关键帧插入到LocalMapping的队列中，LocalMapping线程会取出队列中的关键帧，然后对该关键帧构造更多的3D点

添加2D-3D点对应的属性到对应的3D点，更新关键帧的连接关系（Covisibility Graph）

LocalMapping线程会维护一个mlpRecentAddedMapPoints来存储最近生成的3D点（CreateNewMapPoints函数生成的）。如果最近添加的3D点只被2帧（单目）、3帧（双目）看到的话，那么说明不稳定，要将其删除。

对于该关键帧的特征点，在其相邻关键帧上寻找匹配点（利用BoW寻找匹配），对于找到的匹配点进行极线验证，如何满足极线要求，那么才对该匹配点进行三角测量。

如何LocalMapping线程空闲，那么就进行3D点的融合。

由于ORB-SLAM2只进行二视图三角测量，导致了跨越多张视图的相同观测点（这些2D点都观测到了同一个3D点）三角测量到了多个3D点，现在要融合这些3D点，也即让这些2D点变成同一个3D点的observation。

融合分为两个方向的融合，

（1）将当前关键帧的3D点，投影到其相邻关键帧，然后找到2D匹配点（找到距离最小的匹配点，并且该距离要小于阈值，因为距离最小并不代表就是匹配点，因此还要判断距离阈值），进行融合，融合的方法就是：(a)如果该2D点没有观测到3D点，那么就让他该2D点观测到3D点；(b)如果该2D点有观测到3D点，那么现在就有了两个3D点，根据哪个3D点的observation多（稳定），那么就以哪个3D点为准。

（2）将相邻关键帧的3D点，投影到当前关键帧，然后找到匹配点，进行融合。

如果该关键帧的90%的3D点能够在其某个相邻关键帧中看到，那么人就认为该关键帧是冗余的，可以删除。