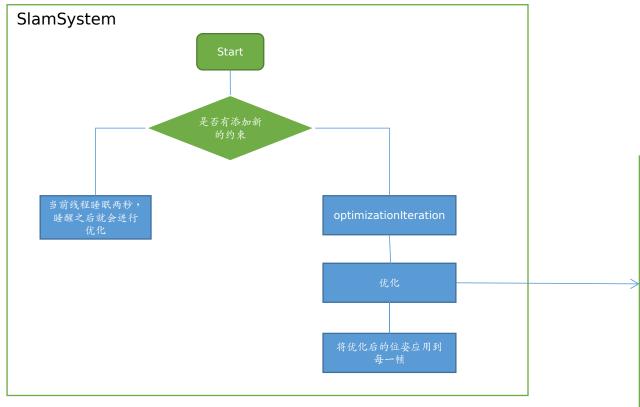
optimizationThreadLoop线程



需要注意的是,每次优化的时候,优化的都是整个pose graph。

Q1:只优化位姿,而不优化3D点?

Q2:优化完位姿之后,在哪里重新计算

关键帧的逆深度图?

