

使用最新已被追踪帧到当前关键帧的位姿，作为当前待追踪帧（新帧）到关键帧的初始位姿估计

使用该初始位姿进行跟踪，最小化方差归一化光度误差，得到优化之后的位姿

判断是否构建关键帧，若是，则令createNewKeyFrame = true，那么之后mappingThreadLoop线程就会新建关键帧

判断是否入unmappedTrackedFrames队列，mappingThreadLoop线程会处理该队列中的元素，使用该队列中的帧来refine当前关键帧的逆深度图

世界帧

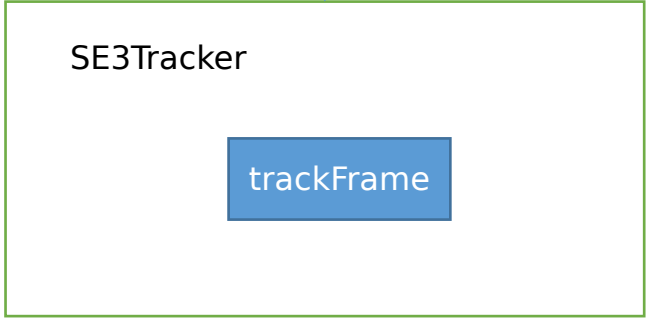
当前关键帧

最新的已被追踪的帧

当前待追踪的帧



```
// 得到新帧的初始位姿估计
SE3 frameToReference_initialEstimate = se3FromSim3(
    trackingReferencePose->getCamToWorld().inverse() * keyFrameGraph->allFramePoses.back()->getCamToWorld());
```



最小化方差归一化光度误差来优化相对位姿。并且采用的金字塔的方式，自上到下（coarse to fine）的形式来逐步求精得到最终的位姿。

虽然论文中所说的优化算法是高斯牛顿（GN）算法，但是代码最优化算法使用的是Levenberg-Marquardt（LM）算法。