

ORB-SLAM2 中的 `include`, `src`, `Examples` 三个文件夹中都含有什么内容?

回答:

`Src` 文件夹中包含的 `.CPP` 文件描述了 ORB-SLAM2 的核心处理算法, 如 `LoopClosing.cc` 闭回环检测、`PnP solver.cc` 位姿解算、`Converter.cc` 转换器和 `Optimizer.cc` 优化器等等。

`Include` 文件夹则包含的是 `Src` 中所有 `.CPP` 文件的头文件。

`Example` 文件夹中提供了三种相机: 单目相机、立体相机 (双目) 和 RGB-D 深度相机的使用接口。