

安装过程中出现的问题：

1. 通过 `git clone` 下载的 Pangolin、eigen3 在编译 ORB-SLAM2 时找不到相应的库。

解决：

原因是下载后没有用 `cmake`，`make` 编译，也就没有生成可利用的库。

编译过程中出现的问题：

1. 找不到 `config.h`。

2. 许多 `.cc` 文件报错：‘`usleep`’ is not declared in this scope。

解决：

1. 没有找到具体的原因，在后面的编译中不再出现，我考虑是和安装问题有关。

2. 当所有依赖项都安装好后，`cmake` 工程也通过了 `make` 命令，但无论怎么编译都会出现此报错，毕竟刚上手 `linux` 编程，对报错信息有点束手无策，多番查找资料，网上给出的解决办法都和依赖项有关，我发现此报错很可能是来自于 ORB-SLAM2 内部代码某些变量或者头文件声明有 bug，终于发现原来是 `example` 文件夹下面可执行文件中少了 `#include<unistd.h>`，即少了对 `LINUX/UNIX` 系统的调用，加上后编译全部通过。

运行 ORB-SLAM2 体会（仅仅只是运行成功）：

从掌握 `cmake` 到运行 ORB-SLAM2 学了不少新技能，至少是后面学习 SLAM 并实践的基本工具。

大致了解 ORB-SLAM2 这个框架的算法逻辑，其实可以看作一个工具包，然后编写读取视频流程序，调用 SLAM 算法模块，从而实现入门级的 SLAM 系统。

至此，感觉自己只是简单入了门，很期待实现更复杂更精确的 SLAM 效果。

当然还存在一些问题，代码成功运行后的视频流框图是静止的，后面一定能解决。