**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。