

第七节课习题

高洪臣

2019 年 8 月 11 日

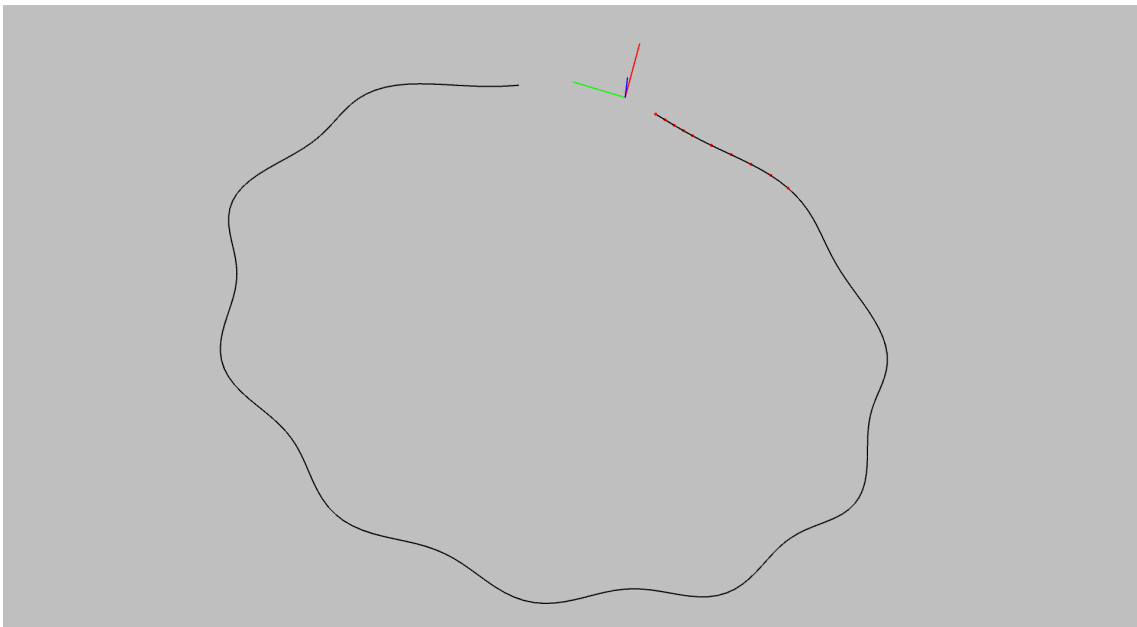
将第二讲的仿真数据集 (视觉特征,imu 数据) 接入我们的 VINS 代码, 并运行出轨迹结果。

1. 代码说明

- 改动
 - 增加文件 run_sim.cpp 和 sim_config.yaml
 - 重载函数 System::PubImageData
 - 重载函数 FeatureTracker::readImage
- 运行

```
cd bin/  
./run_sim <PATH_TO_SIMDATA_FOLDER>
```

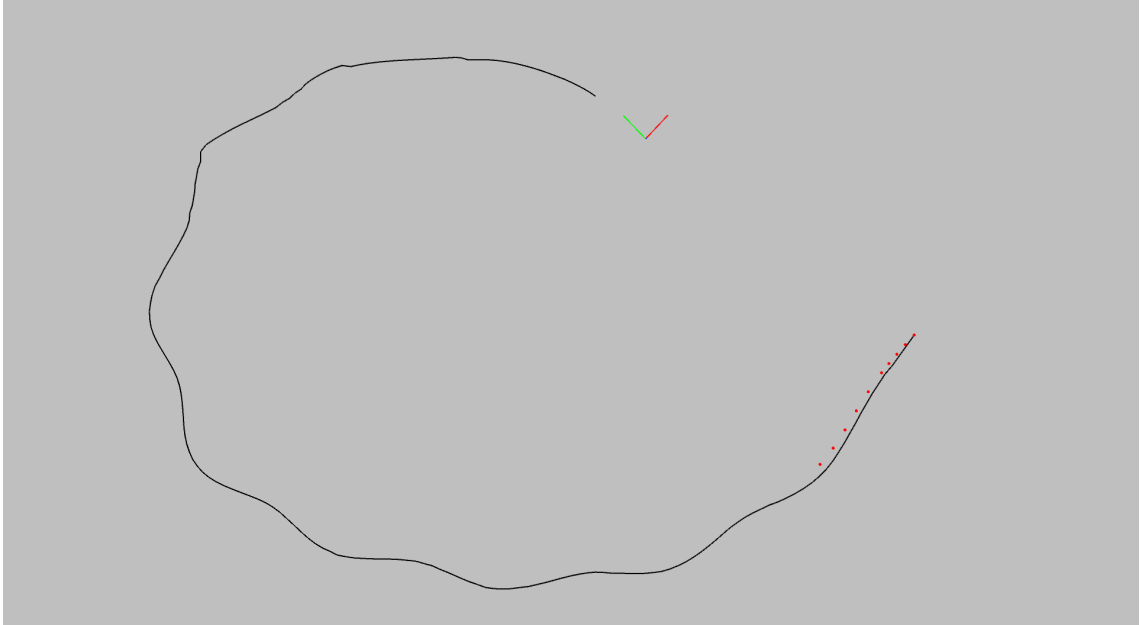
2. 仿真数据集无噪声



3. 仿真数据集有噪声 (不同噪声设定时, 需要配置 vins 中 imu noise 大小)

- with IMU noise01

```
acc_n: 0.019  
gyr_n: 0.015  
acc_w: 0.0001  
gyr_w: 1.0e-5
```



- with IMU noise02

```
acc_n: 0.019  
gyr_n: 0.0005  
acc_w: 0.0001  
gyr_w: 1.0e-6
```

