# SLAM外围框架介绍

framepump\_thread 线程读取摄像头数据，

msg\_queue\_send(cam\_interrupt\_mq) 消息队列，用于传输帧数据。

vSLAM\_processing 线程从队列里拿到数据，然后处理。处理完。成后，再转发

sendUsbFrame(frame\_idx\_to\_send) 发送USB数据。

如果没有使能vSLAM

sendUsbFrame(frame\_idx\_to\_send) 发送USB数据。

vsc\_fisheye\_thread 线程处理。

问题：JunkeV2设备，无法同时SLAM和RGB。 junke使用的是usb2.0口。

其他项目使用的USB3.0.

uvc\_send\_frame() 把帧缓存数据，写入USB缓存中，调用发送。

USB句柄：

PUNCOMPRESSED\_APP\_CONTEXT CONST pAppContext = gUvcClientContext;

VIDEODEMO\_CONTEXT \*CONST pVideoDemoCtx = pAppContext--> pVideoDemoCtx;

最后调用UsbPumpPlatform\_PostEvent(pVideoDemoCtx->pPlatform,xxxx) 执行发送。

vSLAM=fisheye+imu，