1. 自己总结

* GCNv2-SLAM：用CNN提取特征点取代ORB：

<https://mp.weixin.qq.com/s/VioGOG3t2ohw82KCrOVHsw>

* 深度学习跟SLAM的结合点：

<https://www.cnblogs.com/chaofn/p/9334685.html>