1. 安装

安装ORBSLAM2环境后，只需按代码官网安装ceres即可。注意opencv安装3.3.1版本，两个代码通用。

1. 节点连接
2. Monocular+IMU，euroc数据集，完整图见实验vins\_node\_graph。
3. 代码总结
4. 文件简介

功能包，包含cmakelists.txt文件

1. vins\_estimator：project-vins

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 生成exe文件 | 源文件src/ | ros节点名 |
| vins\_node | rosnodeTest.cpp | vins\_estimator |

1. loop\_fusion:project-loop\_fusion

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 生成exe文件 | 源文件src/ | ros节点名 |
| loop\_fusion\_node | pose\_graph\_node.cpp | loop\_fusion |

1. camera\_models

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 生成exe文件 | 源文件src/ | ros节点名 |
|  |  |  |

1. globle\_fusion

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 生成exe文件 | 源文件src/ | ros节点名 |
|  |  |  |

其它

1. config：配置参数
2. docker