1. 测试速度多大是ORB\_SLAM会失败
2. 静止是打印IMU数据观察偏差
3. 实验时要注意像VINS图10那样打印数据出来观察，然后选择合适的解决方法
4. 单独用相机和IMU进行测量，以相机作为标准，观察imu漂移与时间（更新频率）的关系，同理可测量相机的漂移，使用laser作为参考