

# 参考书籍：

## 视觉slam十四讲第二版

推荐理由：基本是视觉slam入门的中文读物首选了。关于李代数，高斯牛顿等优化方法在这本书上都有介绍

## State estimation for robotics

链接：[http://asrl.utias.utoronto.ca/~tdb/bib/barfoot\\_ser17.pdf](http://asrl.utias.utoronto.ca/~tdb/bib/barfoot_ser17.pdf)

推荐理由：对于状态估计理论和李代数相关知识有进一步了解兴趣的在这本书里都可以更多的收获

## Multiple View Geometry in Computer Vision (Richard Hartley)

推荐理由：对于视觉前端和多视觉立体几何还有进一步兴趣，也欢迎阅读这本书

## Factor Graphs for Robot Perception (Frank Dellaert)

对于因子图想进一步了解的也欢迎阅读这个小手册