

综述

基于贝叶斯滤波理论的自主机器人自定位方法研究

[方正](#) [佟国峰](#) [徐心和](#)

(东北大学人工智能与机器人研究所 沈阳 110004)

Abstract 针对自主机器人定位问题,研究了基于贝叶斯滤波理论的自定位方法.从概率表达的角度介绍了贝叶斯滤波方法各种不同的实现形式,分析了各种不同定位方法的性能,指出了它们的优缺点,并对每种方法的改进方法进行了探讨和分析.最后总结了定位方法的基本特点,并对贝叶斯滤波理论在自主机器人领域中的应用前景进行了展望,探讨了未来的发展方向.

Keywords [贝叶斯滤波理论](#) [自主机器人自定位](#) [卡尔曼滤波器](#) [马尔可夫定位](#)
[粒子滤波](#)

收稿日期 2005-5-18 修回日期 2005-12-7

通讯作者 方正 fangzheng81@163.com

DOI 分类号 TP242.6