



基于全景视觉的移动机器人地图创建与定位

李海, 陈启军

同济大学电子与信息工程学院, 上海 201804

Mobile robot map building and localization based on omni-vision

LI Hai, CHEN Qi-jun

School of Electronics and Information Engineering, Tongji University, Shanghai 201804

[摘要](#)[图/表](#)[参考文献 \(12\)](#)[相关文章 \(15\)](#)

版权所有 © 《控制与决策》编辑部

本系统由北京玛格泰克科技发展有限公司设计开发 技术支持: support@magtech.com.cn