

论文与报告

## 自主移动机器人激光全局定位系统研究

[董再励](#) [王光辉](#) [田彦涛](#) [朱枫](#) [洪伟](#)

(中国科学院沈阳自动化所机器人学开放研究实验室)

**Abstract** 本文介绍了我们研制开发的一种用于自主移动机器人的激光全局定位系统,重点描述了该系统的硬件结构和工作原理,介绍分析了定位算法. 文章最后介绍了该定位系统在实验室条件下所进行的实验. 实验结果表明: 该系统具有较高的定位精度和抗干扰能力,是自主移动机器人理想的定位工具.

**Keywords** [移动机器人](#); [激光](#); [全局定位](#); [实验研究](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24