

[\[PDF全文\]](#)[\[HTML全文\]](#)[发表评论](#)[查看评论](#)

综论与介绍

室内自主移动机器人定位方法研究综述

[李群明](#) [熊蓉](#) [褚健](#)

()

Abstract 定位是确定机器人在其作业环境中所处位置的过程. 应用传感器感知信息实现可靠的定位是自主移动机器人最基本、也是最重要的一项功能之一. 本文对室内自主移动机器人的定位技术进行了综述, 提出了一种通用的控制结构, 对其中与定位相关的地图结构、位姿估计方法进行了详细介绍, 指出了地图构造、全局定位、数据关联、同步定位与地图构造、信息融合及协同定位所应用的方法及存在的问题.

Keywords [移动机器人](#); [定位](#); [位姿估计](#); [地图构造](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24