

综论与介绍

室内服务机器人导航方法研究

[陆新华](#) [张桂林](#)

(华中科技大学图像识别与人工智能研究所智能控制实验室)

Abstract 本文对近年来室内服务机器人的导航研究进行了综述并给出了一些商业机器人的实例. 首先简单介绍了当前导航系统的特点、分类、工作原理等, 然后比较详细的介绍了一些相对较为成功的导航数据处理方法. 最后根据该领域内已经取得的成果以及进展情况预测了今后室内服务机器人的发展方向.

Keywords [导航](#); [机器人](#); [图像处理](#); [传感器](#); [融合](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24