

论文与报告

## 机器人IMU与激光扫描测距传感器数据融合

[金峰](#) [蔡鹤皋](#)

(哈尔滨工业大学机器人研究所)

**Abstract** 本文较详细的介绍了如何利用卡尔曼滤波技术来实现机器人IMU与激光扫描测距传感器之间的数据融合方法,提出了一种新的扫描测距传感器的数学模型,使之能应用卡尔曼滤波的算法,以便得到更准确的距离信息.

**Keywords** [卡尔曼滤波; 激光扫描测距传感器; 数据融合](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24