

综论与介绍

基于粒子滤波器的移动机器人定位和地图创建研究进展

[余洪山](#) [王耀南](#)

(湖南大学电气与信息工程学院)

Abstract 首先,对粒子滤波器的原理和研究进展进行了综述.然后,介绍了基于粒子滤波器的移动机器人定位研究进展.其次,给出了粒子滤波器在移动机器人地图创建领域的最新成果.最后,对粒子滤波器在移动机器人研究领域的未来发展方向进行了展望.

Keywords [粒子滤波器](#); [蒙特卡洛定位](#); [移动机器人地图创建](#); [移动机器人定位](#); [移动机器人同步地图创建和定位](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS:TP24