

综论与介绍

基于激光雷达的移动机器人位姿估计方法综述

[杨明](#) [王宏](#) [张钊](#)

(清华大学计算机系 智能技术与系统国家重点实验室)

Abstract 位姿估计是移动机器人研究的一个核心问题. 本文综述了国内外基于激光雷达的移动机器人位姿估计的最新进展, 并对各种方法进行分类、比较和分析, 从中归纳出应用中值得注意的问题和发展趋势.

Keywords [位姿估计; 激光雷达; 移动机器人](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24