

- >> 首页
- >> 被收录信息
- >> 投稿须知
- >> 模板下载
- >> 信息发布
- >> 常见问题及解答
- >> 合作单位
- >> 产品介绍
- >> 编委会/董事会
- >> 关于我们
- >> 网上订阅
- >> 友情链接

#### 友情链接

- >> 中国期刊网
- >> 万方数据资源库
- >> 台湾中文电子期刊
- >> 四川省计算应用研究中心
- >> 维普资讯网

## 机器人同时定位与地图构建技术研究\*

Research of simultaneous localization and mapping in robot

摘要点击: 38 全文下载: 13

[查看全文](#) [查看/发表评论](#) [下载PDF阅读器](#)

中文关键词: [机器人](#) [地图](#) [未知环境](#) [同时定位与地图创建](#)

英文关键词: [robot](#) [map](#) [unknown environment](#) [simultaneous localization and mapping](#)

基金项目: 广东高校优秀青年创新人才培育项目(201180); 国家“863”计划资助项目(2006AA04Z259); 国家自然科学基金资助项目(60643005)

作者	单位
<a href="#">柯文德</a> <sup>1,2</sup> , <a href="#">蔡则苏</a> <sup>2</sup> , <a href="#">李家</a>	<a href="#">(1. 茂名学院 计算机科学与技术系, 广东 茂名 525000; 2. 哈尔滨工业大学 计算机科学与技术学院, 哈尔滨 150001)</a>

#### 中文摘要:

移动机器人同时定位与地图创建是实现未知环境下机器人自主导航的关键性技术, 具有广泛的应用前景, 也是目前机器人研究的热门课题之一。针对国内外近年来关于移动机器人同时定位与地图创建的研究工作进行了总结和分析, 重点介绍了机器人的地图创建方法类别、基于概率理论的自主定位方法、同时定位与地图创建的问题描述及研究方法等方面的发展现状及存在的不足。

#### 英文摘要:

Simultaneous localization and mapping is the key technology to realize the auto navigation for robot in the unknown environment, which has been a particularly active topic of mobile robot due to its potential. This paper was a survey of the recent researches on such areas of SLAM as types of map construction, self localization based on probability, description of SLAM and its researching methods, etc. Raised some aspects in SLAM needed to be improved finally.

您是第2826912位访问者

主办单位: 四川省计算机研究院 单位地址: 成都市武侯区成科西路3号

服务热线: 028-85249567 传真: 028-85210177 邮编: 610041 Email: arocmag@163.com

蜀ICP备05005319号 本系统由北京勤云科技发展有限公司设计