

- >> 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

## 基于视觉的同时定位与地图构建方法综述

Survey of vision-based approach to simultaneous localization and mapping

摘要点击: 23 全文下载: 8

[查看全文](#) [查看/发表评论](#) [下载PDF阅读器](#)

中文关键词: [计算机视觉](#) [图像处理](#) [导航](#) [同时定位与地图构建](#) [综述](#)

英文关键词: [computer vision](#) [image process](#) [navigation](#) [SLAM](#) [survey](#)

基金项目:

作者

单位

[何俊学, 李战明](#)

[\(兰州理工大学 电信学院, 兰州 730050\)](#)

中文摘要:

基于视觉的自主导航与路径规划是移动机器人研究的关键技术, 对基于视觉的计算机导航与同时定位及地图构建 (SLAM) 方法近三十年的发展进行了总结和展望。将视觉导航分为室内导航和室外导航, 并详细阐述了每一种子类型的特点和方法。对于室内视觉导航, 列举了经典导航模型和技术方法, 探讨了解决SLAM问题的最新进展: HTM-SLAM算法和基于特征的算法; 对室外视觉导航, 阐述了国际国内目前的研究动态。

英文摘要:

Vision-based autonomous navigation and path planning is a key technology for mobile robot research. This paper surveyed the developments of the decades in the area of vision-based navigation and simultaneous localization and mapping (SLAM) for mobile robot. Expatriated the feature and approach to per environment category. For indoor navigation, made a enumeration consist of several approach and typical model of environment. Probed into the lastest works on SLAM: HTM-SLAM and feature-based algorithm. For the outdoor visual navigation, summarizes the achievements obtained by many countries and institutes.

您是第2828125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