

综论与介绍

## 移动机器人同时定位与地图创建研究进展

[罗荣华](#) [洪炳镛](#)

()

**Abstract** 对移动机器人的同时定位与地图创建(Simultaneous Localization and Mapping)的最新研究进行了综述. 指出SLAM 面临的问题, 介绍了SLAM的基本实现方法. 通过对各种改进的SLAM实现方法的性能对比, 详尽地分析了如何降低SLAM的复杂度、提高SLAM的鲁棒性等关键技术问题, 同时对多机器人协作的SLAM也进行了论述. 探讨了SLAM的研究与发展方向.??

**Keywords** [同时定位与地图创建; 移动机器人; 自主导航; 地图创建](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24