



基于单目视觉的机器人Monte Carlo自定位方法

刘洞波¹, 喻妙华²

1. 湖南工程学院计算机与通信学院; 湖南大学电气与信息工程学院
2. 湖南工程学院

Monocular Vision based Monte Carlo Localization for Mobile Robot

[摘要](#)

[图/表](#)

[参考文献 \(0\)](#)

[相关文章 \(15\)](#)

版权所有 © 《控制与决策》编辑部

本系统由北京玛格泰克科技发展有限公司设计开发 技术支持: support@magtech.com.cn