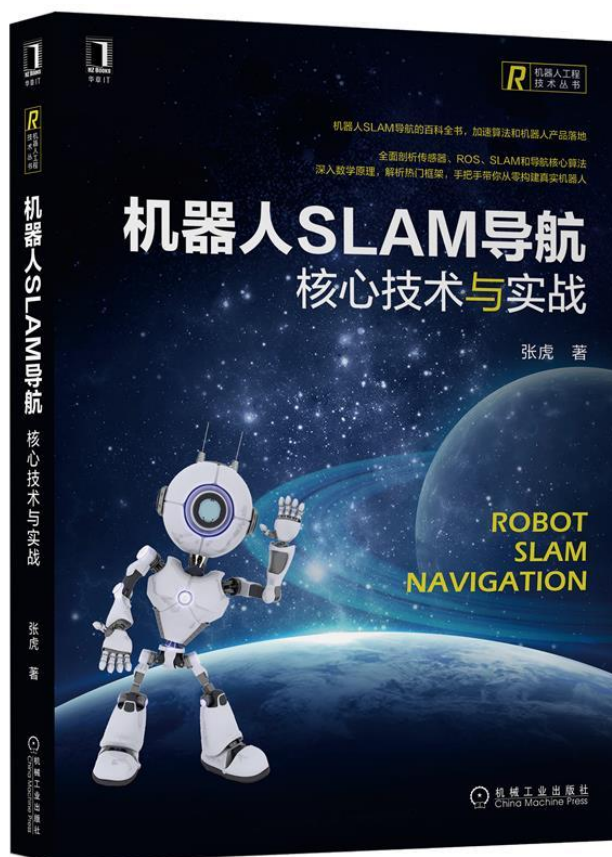


《机器人 SLAM 导航：核心技术与实战》勘误

--- 20230315 ---



勘误信息

勘误日期	页码	内容
2022/06/29	P83	错误：公式 4-63 中的+/-符号有误
		订正：将向量第 2 行的 q_2^2 前面的“-”改为“+”
	P168	错误：...直接推导出来。
		订正：删除一个重复的“直接”
	P177	错误：图 7-16 中的“因子网”
		订正：将“因子网”改为“因子图”
	P178	错误：通过式（7-27）给出的贝叶斯准则，...
		订正：通过式（7-28）给出的贝叶斯准则，...
	P184	错误：公式（7-60）的函数 f 下标
		订正：将 f 的下标与自变量互换位置
	P203	错误：并将计算结果代入式（7-120）所示的离散贝叶斯滤波中
		订正：并将计算结果代入式（7-119）所示的离散贝叶斯滤波中
	P239	错误：图 8-6 中的文字“/ydlldar_node”
		订正：将“/ydlldar_node”改为“/ydlidar_node”
	P476	错误：map.server
		订正：map_server
	P477	错误：图 12-5 中文字“AmclNode”
		订正：将“AmclNode”改为“MoveBase”
	P480	错误：#查看代码版本是否为 molodic，如果不是...
		订正：将“molodic”改为“melodic”
	P519	错误：armhf 和 arm64 分别代表...
		订正：arm64 和 armhf 分别代表...
	P524	错误：第 4 章的习题 1) 中“中尔曼增益”
		订正：“中卡尔曼增益”
2023/03/15	P60	错误：MPU920
		订正：MPU9250
	P69	错误：由于磁力计只需要...就够了。
		订正：整句删掉
	P72	错误：图 4-26 中第 2 行第 2 个变量的下标反了
		订正：将下标中的数字 3 和 2 换位置
	P146	错误：“如图 6-19 所示。”的后面加一句话
		订正：加这句话“其中，滚柱为轮子贴地侧的俯视图。”
	P174	错误：公式（7-29）
		订正：将 $P(B C)/P(C)$ 和 $P(A C)/P(C)$ 中的除号“/”都改成乘号“ \cdot ”
	P188	错误：图 7-24 下面的脚注
		订正：将[7]改成[8]
	P488	错误：局部膨胀层 global_inflation_layer
		订正：局部膨胀层 local_inflation_layer

勘误反馈

由于本人水平有限，因此书中难免会出现一些错误或者表述不严谨的地方，欢迎读者朋友批评指正，勘误反馈可以通过以下方式联系或提交反馈信息。

- QQ 技术交流群：728661815（1 群已满） 117698356（2 群已满） 891252940（3 群）
- GitHub 仓库：https://github.com/xiihoo/Books_Robot_SLAM_Navigation
- Gitee 仓库：https://gitee.com/xiihoo-robot/Books_Robot_SLAM_Navigation
- 我的网站：www.xiihoo.com
- 我的微信：robot4xiihoo
- 邮箱：robot4xiihoo@163.com