<A human‐aware navigation method for social robot based on multi‐layer cost map>这篇文章的核心思想是构造一个dynamic costmap layer，处理的问题是一些全局地图上人群的社交活动，通过对人群运动的轨迹预测，将这些信息整合到dynamic costmap layer中，用来做多层全局路径规划，从而提高复杂环境的规划性能。因此它有两部分关键点，如何预测人群轨迹，以及如何运用这个多层的动态costmap layer来进行规划。在判断人群时，它采用两个人的相对位置，速度和朝向经过SVM输出是否属于同一个组来划分人群。划分完组后，用最小二乘计算一个拟合的圆来代表这个组。最后对这个组的cost用高斯模型构建。预测轨迹用的是EKF，对多个离散时间点的位置进行预测。这是多层dynamic costmap layer的核心。

《A Hybrid Path Planning Algorithm for Unmanned Surface Vehicles in Complex Environment With Dynamic Obstacles》这篇文章虽然说了有动态障碍物，但它没有详细说明如何躲避的。

《Detection, Prediction, and Avoidance of Dynamic Obstacles in Urban Environments》这篇文章处理的就是检测，预测和躲避障碍物，它的核心是用一个dynamic obstacles list来处理动态障碍物问题，由于这篇文章时间较早（２００８），动态物体的检测用的是激光探测的形状（比如Ｌ型）和是否有移动速度来判断的。整个过程就是探测到障碍物，然后用雷达探测这个障碍物的运动速度，把这个dynamic,obstacle存在ｌｉｓｔ中，然后在静态地图中把这些障碍物移除掉，以免重复。躲避障碍的办法比较简单，由于他们的动态障碍物是车，并且是在道路上，于是他们把检测到的动态障碍物放在静态地图的道路上，然后根据速度和朝向，假设他们符合交通规则并沿着划好的lane移动，那么预测他们的下一步行为就容易了。举个例子，假设他们接近停止线，那么就预测他们将减速并停在停止线上。预测是保守的，因为在一些可能采取多种策略的地方，他们预测时是假设障碍物做了所有的策略而不是其中之一。对于没有道路规则的地方，则是通过位置和速度进行推断。而他们躲避动态障碍物的方法则比较落后，即假设预测的轨迹都是障碍物，那么规划的时候必须躲过所有的这些障碍物地方。这篇中最大的问题是路径规划的策略是离散，对每个策略进行可行性检查，这种方法是类似DWA的方法，并不最优。

《An Algorithm for Swarm Robot to Avoid　Multiple Dynamic Obstacles and to Catch　the Moving Target》这篇文章将障碍物看做高地，无障碍地方看做低洼，然后假设robot是水流从起点流到终点，从而规划路径，规划方法类似SOMA。这篇文章对动态物体的处理仅仅是在静止物体的基础上加一个动态参数来扩大影响范围，从而躲避动态障碍物，也就是离动态物体更远一些。