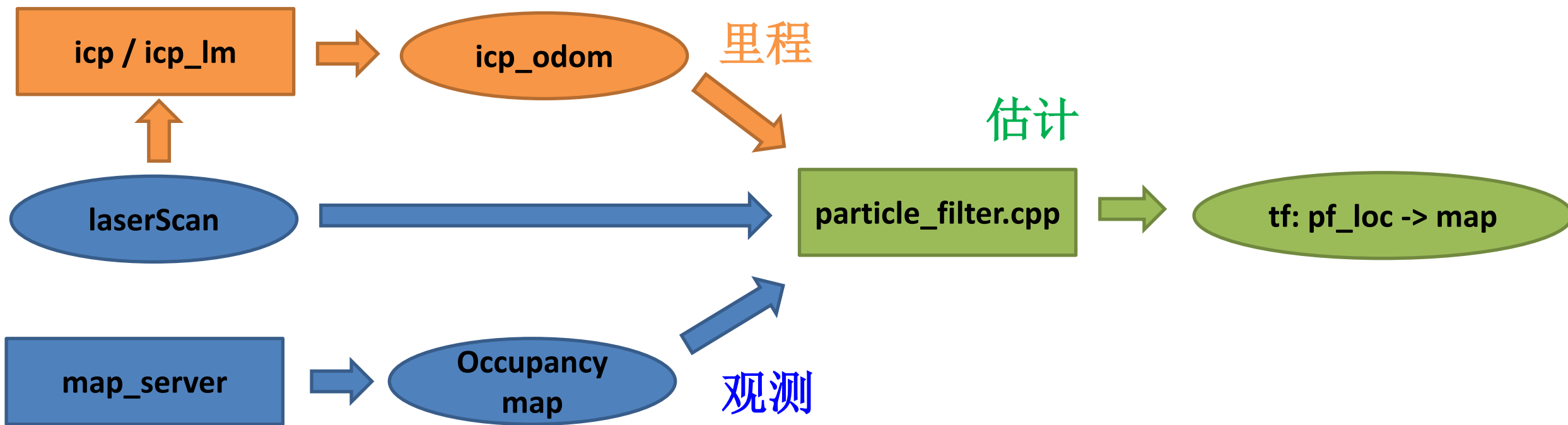




# 粒子滤波定位

## ➤ 实验任务:

- 基于栅格地图，实现粒子滤波定位





# 作业

---

## ➤ 基本的#TODO:

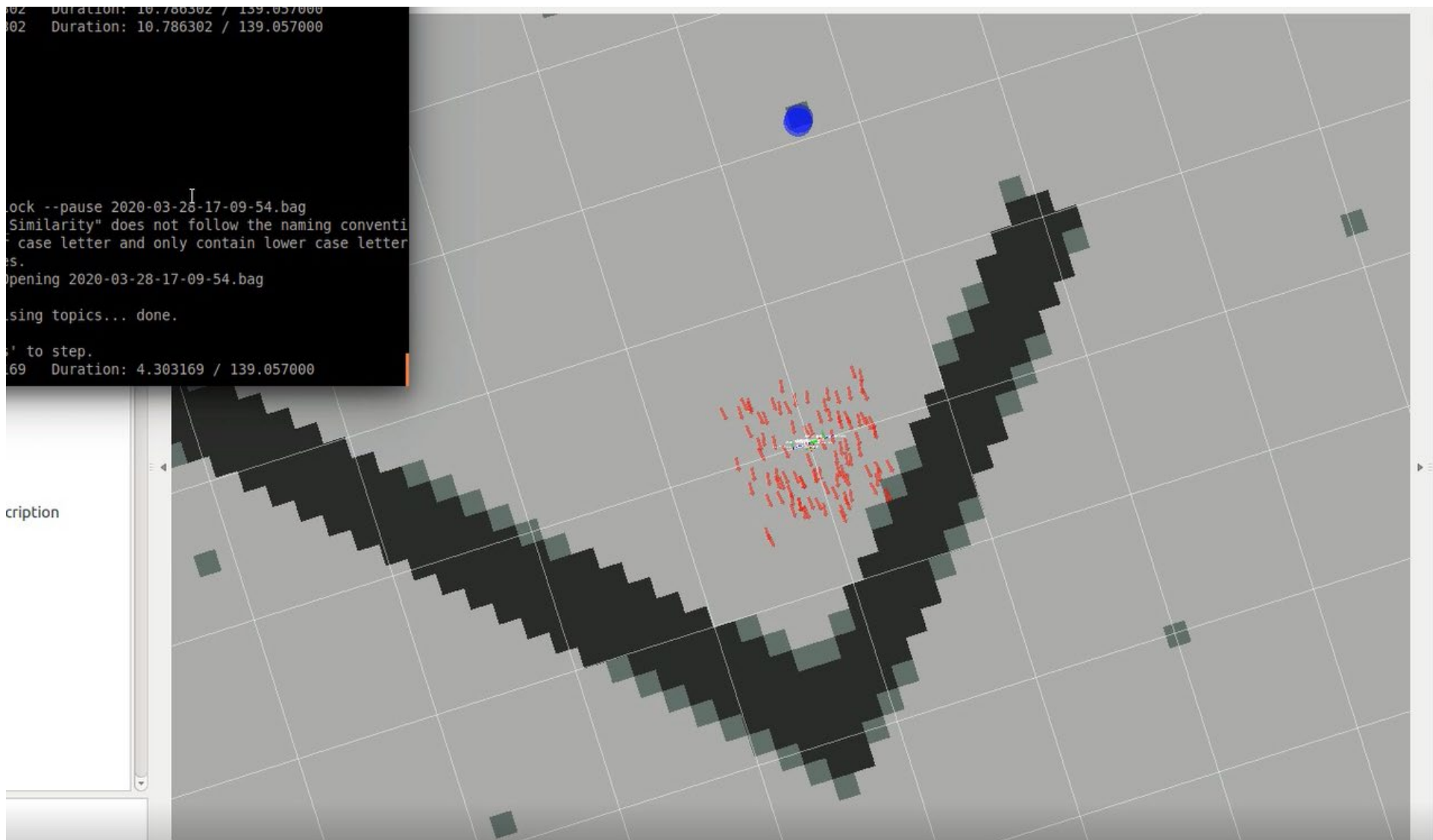
- 运动模型 + 观测模型
- 重采样 + 生成新粒子
- 位姿生成

## ➤ 建议的实现/调试:

- 先实现运动模型，再在此基础上实现观测模型
- 用Marker的颜色深浅表示权重
- 先用Gazebo + MapServer 提供的地图真值  
保证粒子滤波正确后再用上一次自己生成的栅格地图
- 仿照MapServer的格式，加载自己生成的地图



# 效果





# 上传

---

## ➤ 代码:

- **Github:** [https://github.com/ZJUYH/course\\_agv\\_slam\\_task](https://github.com/ZJUYH/course_agv_slam_task)

## ➤ 希望上传的作业:

- 报告  $\geq$  视频  $>$  代码

## ➤ 请尽量避免邮箱补交!