# 视觉slam：

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 抽象模型 | 位置 | 上一刻位置，传感器读数，噪声 |
| 观测 | 位置，观测目标，噪声 |

线性高斯系统：卡尔曼滤波 (KF)

非线性非高斯系统：扩展卡尔曼滤波 (EKF)，粒子滤波器，非线性优化，图优化

|  |  |
| --- | --- |
| **核函数** |  |
| **绝对误差**  **(位姿李代数的均方根误差)** |  |
| **相对位姿误差** |  |

**状态估计：增量/滤波，批量/累加，滑动窗口法**