《Edge Computing in 5G for Drone Navigation: What to Ofﬂoad?》

关键词：边缘计算

使用摄像机导航的小型无人机的速度和灵活性可能会受到机载计算能力的限制

本文提出图像处理时候的三种计算模式的对比：机载、全卸载、部分卸载

探究—基于网络条件，决定小型无人机无人机是否装载、装载什么？

《Deep Probabilistic Feature-Metric Tracking》

关键词: 视觉感知深度学习、SLAM

基于RGB-D图像的深度图像的矫正（双帧RGB数据跟踪方法）

提出了一个通过卷积神经网络来学习“像素”级深度特征图像和深度特征不确定性度量图像的新框架——参考两个视图约束下的深度概率特征计算残差，用残差优化深度特征图像。

《A Lifelong Learning Approach to Mobile Robot Navigation》

关键词：运动和路径规划、机器学习、自主车辆导航

提出并实施了自我监督的终身学习导航框架。

《Bi-Directional Domain Adaptation for Sim2Real Transfer of Embodied Navigation Agents》

关键词：强化学习、基于视角的导航

深度强化学习模型需要大量数据——通过模拟仿真来训练机器人——如何克服模拟器的低准确度、理想数据和可靠的现实数据之间的权衡？——提出了BDA方法

利用模拟和真实之间的差异来加速远程学习和改进的方法。

《Reinforcement Learning for Autonomous Driving with Latent State Inference and Spatial-Temporal Relationships》

关键词：自主驾驶强化学习

《Tra2Tra: Trajectory-to-Trajectory Prediction With a Global Social Spatial-Temporal Attentive Neural Network》

《Coding for Distributed Multi-Agent Reinforcement Learning》

《Context-Aware Safe Reinforcement Learning for Non-Stationary Environments》

《Deep Learning Assisted Robotic Magnetic Anchored and Guided Endoscope for Real-Time Instrument Tracking》

《FISAR : Forward Invariant Safe Reinforcement Learning with a Deep Neural Network-Based Optimizer》

《Harmonic-Based Optimal Motion Planning in Constrained Workspaces Using Reinforcement Learning》

关键词：运动和路径规划、强化学习

新的强化学习算法来解决最优运动规划问题，采用强化学习计算成本函数的同时，提出了线性和非线性两种方法。