

Abstract

摘要

动态场景下的SLAM相关技术总结报告

作者 Author *

August 20, 2019

注释测试:

ZK: [*这句话用来test comment command*]
WX: [*这句话用来test comment command*]
RK: [*这句话用来test comment command*]
PJ: [*这句话用来test comment command*]
ZS: [*这句话用来test comment command*]
SK: [*这句话用来test comment command*]

1 动态环境下的SLAM系统

- 1.1 基于运动分割的SLAM技术
- 1.2 基于运动物体跟踪的SLAM技术
- 1.3 非刚体和多刚体运动下的SfM技术

2 长时变化环境下的地图更新

- 2.1 动态环境下静态部分地图的构建
- 2.2 静态背景和动态物体的同时重建
- 2.3 四维地图构建与长时定位

[1]

References

- [1] A. Dosovitskiy, P. Fischer, E. Ilg, P. Hausser, C. Hazirbas, V. Golkov, P. Van Der Smagt, D. Cremers, and T. Brox. Flownet: Learning optical flow with convolutional networks. In IEEE Conf. on Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR), pages 2758 – 2766, 2015.

*作者介绍 Brief introduction