

Abstract

摘要

# 动态场景下的SLAM相关技术总结报告

作者 Author \*

August 22, 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

基于运动分割的SLAM技术基于运动分割的SLAM技术基于运动分割的SLAM技术基于运动分割的SLAM技术基于运动分割的SLAM技术基于运动分割的SLAM技术motionsegmentation基于运动分割的SLAM技术motionsegmentation 基于运动分割的SLAM技术motionsegmentation

### 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