|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 问题描述 | 是否改正 | 改正过程/不改正理由 |
| （1）文中虽然给出了多种坐标系，但在推导文中（8）式的过程中描述各种坐标系间转换的过程不够清晰，比如：文中的第（4）和第（6）式前增加一些文字性描述。 | 是 | **在公式（3）后面增加b系与c系的关系：**  本体系与相机系之间的关系为：    其中和分别为空间任一点在*b*系和*c*系的位置，为*c*系到*b*系的旋转矩阵，为*c*系到*b*的平移矢量。  **原公式（4）/现公式（5）前增加如下描述：**  与分别为空间中同一点在k-1与k时刻相机系下的坐标。由于空间中点的位置相对世界系是固定的，从到的变化是相机系在世界系下由到的平移和旋转导致的，具体关系为：    **公式（6）/现公式（7）前增加描述：**  组合导航系统得到k-1时刻本体系相对世界系的位置矢量为，姿态四元数为。在和基础上，利用k-1时刻到k时刻的IMU数据，惯性系统进行捷联解算得到k时刻的位置矢量为，姿态四元数为。从到的姿态变化即k-1时刻到k时刻的惯性相对旋转四元数，从到的位置变化即k-1时刻到k时刻的惯性相对平移矢量。综上，惯性相对运动参数计算方法为： |
| （2）建议在4.4节结尾处，增加本文改进算法与传统算法改进的地方，为下文实验结果作理论上的支持。 | 是 | **在4.4节后增加：**  传统观测模型中，通过采用的误差定义得到简单的观测矩阵，同时也导致观测模型中误差表达式需要作如的简化。新的观测模型中，通过采用与平台失准角定义一致的误差定义，相应的误差表达式不需作如式的近似处理，从而得到改进的观测矩阵。 |
| （3）参考文献有错误，比如文献【10】的作者，请进一步核对本文其它参考文献及文字。 | 是 | [10] 王宝丰, 周建亮, 唐歌实, et al. 嫦娥三号巡视器视觉定位方法 [J]. 中国科学: 信息科学, 2014, 44(4): 452-460.  **改为：**  [10] 王保丰，周建亮，唐歌实，等. 嫦娥三号巡视器视觉定位方法 [J]. 中国科学： 信息科学, 2014, 44(4)：452-460. |