**第2章 真实世界坐标系下的地图生成与定位方法设计**

2.1 引言

基于SLAM方法的实时建图和定位方法目前已经发展到的相当成熟，尤其是在无人机、无人车领域，基于视觉SLAM方法进行定位有着积极地应用。对于当前传统的单目视觉SLAM算法，设备简易，处理数据较少，满足实时性的要求，但是也存在只能获取相机坐标系下得到相机位姿以及无法获取地图实际尺度的问题；对于双目视觉SLAM算法，可以解决

2.1 基于SLAM方法的建图和定位

2.2.1 基于SLAM方法的定位

2.结构非线性构形状态转移过程