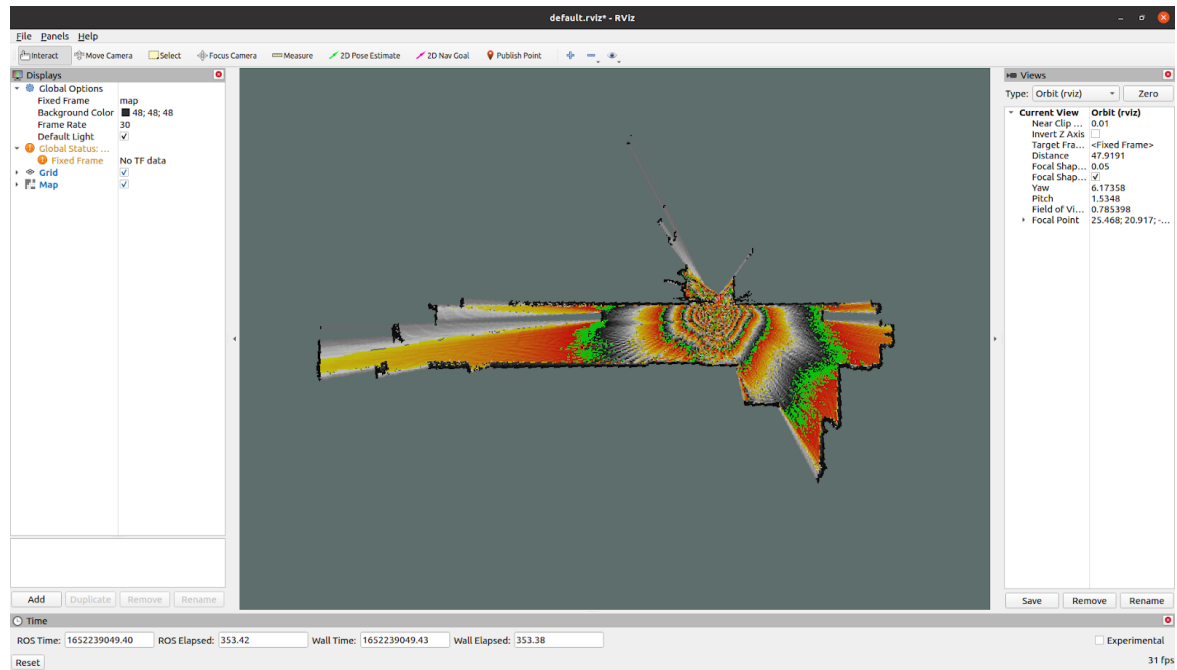
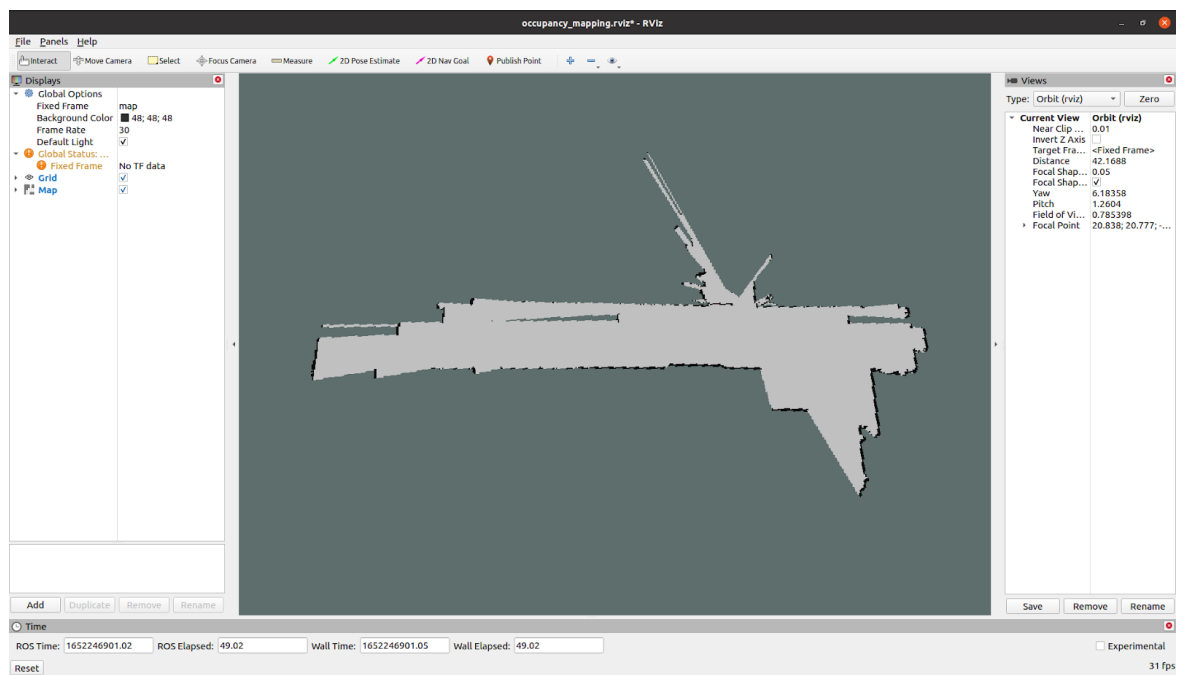


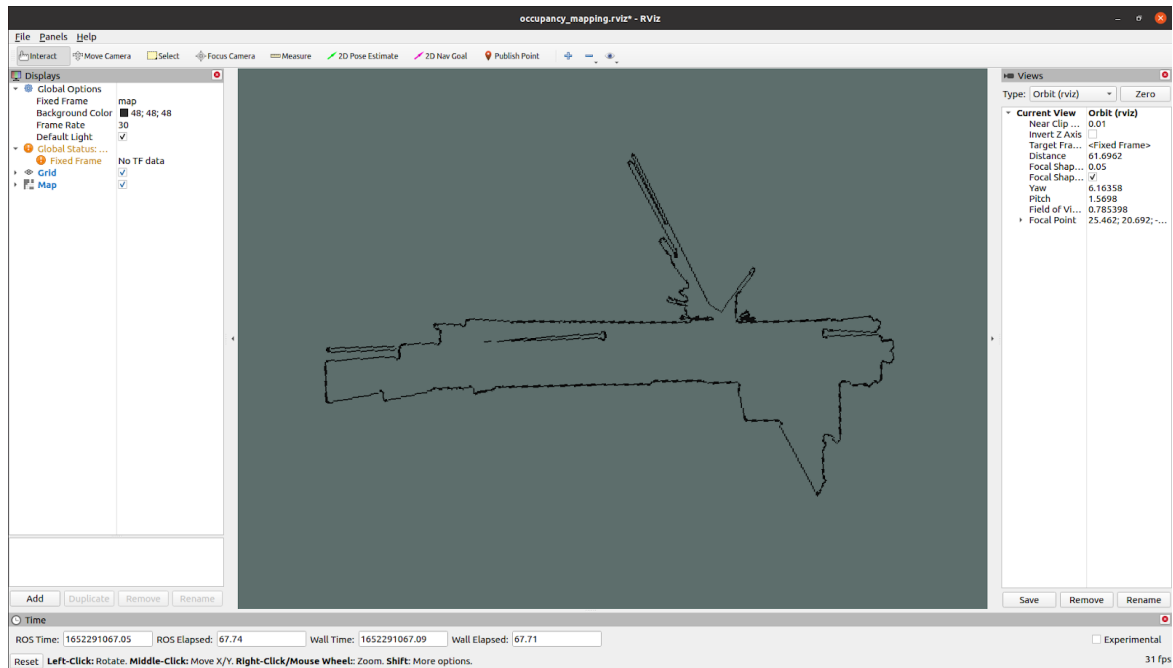
1. See OccupancyMappingProject 运行结果：



2. See OccupancyMappingProject 运行结果：



3. See OccupancyMappingProject 运行结果：



- 4. 覆盖栅格：不需要整体更新，但地图噪声较多，加入整体更新能有效去噪
- 计数模型：实现简单，但占用较大的内存保存hits和misses
- TSDF：假设噪声服从高斯分布，利用插值重构曲面使得地图只有一个栅格的厚度，但不适合非高司法分布的噪声，而且计算量较大