综述：面向视觉惯导的导航系统初始化技术综述

文章链接：<https://docdown.cnki.net/docdown/fulltext/download?q=NP7oX%2BLD6jdCNfVk3NNhrmQEEJ1X6xJJabtCdTSWpO%2FQyN57yUM2i%2BgK25%2FI3D5oIe8fdJJRX2Qgg2JUSvg1ofDg8I5vTCB5LN%2Fw1UAKhQWKUbAtQmCN0cNg2snoKHLL%2BvgO81cNl4RrGRjJm2hn46ursEp7yhrvzSkLAxLD%2F4ziWW6DRhU2qSujOcqSpPX3F6%2Bw7ir9fJze4MAu9QyTClhRZK8DB0PyvKG4LpqwIfvuGlsjRrq3Oj1RuKkX9djS16lOoBsg5bYJvezv2MUfJRyMmsjgSRdG%2Bpspe1UNiHm4vBkpf5TnK%2B5SPGhINX6yloabhwHG6bhXI4p5mjEuBGAYspFN9zGGzk6%2B4LOdqAFgRmri4O6tJQ38rxeH8RWGhrTzBAs4%2FCtJUuFnfvI4EaiKLR58NpMOe%2F2lQBxYXfIO1GMSvd%2BR0MEGdBbDU%2BBaueXaRPjWRCzdnWMtWCZsW%2Fma3ImPCcNVJUjJQRLNtdu3CZ1qGKEuEw7zV%2FPsq%2BV%2FI7P6fra6OUGZ7SGgtxnvfqkusl8mlPqvRSy1DltE3iI1rNd2GBP38PwUQE%2BRq7ws&invoice=EDaerBqQxDADdBuPhDRLIi3Zs2wSoDqPk5yFFxSLpaqyFIeCCz8YI5kecF1ijoDdEKdw1Pi870erpm27j8uXeQzxBmHHHjezjWq97QQO1mq4gzTjpaXhcMoHMkQecVzjnoAlHP81X3EoqDVXksj7thuypDoFDiB9nk05ycRaGpc%3D>

综述总结：

框架与内容

先介绍相关基础理论，初始化技术概念，面向视觉相机与惯导，深入讨论该传感器系统在导航初始化环节的拓展与应用，梳理关键技术，并讨论未来的发展方向

→引出综述需要介绍的技术介绍，先说框架，在介绍如何实现，用了什么方法，如何处理数据，传统初始化方法和现在改进的方法有哪些区别，对初始化方法进行分类

一、介绍了视觉惯导系统的相关概念，初始化技术，然后介绍面向视觉惯导系统的初始化技术。

二、其次介绍视觉惯性系统初始化的关键技术，介绍了总体传感器框架，然后多数量视觉惯性系统传感器框架，再介绍特殊视觉传感器与IMU组合框架，最后介绍视觉惯性传感器与其他传感器组合框架。

三、介绍了传感器参数标定技术，方法，原理，数据处理的一般方法

四、介绍传统的初始化方法，给出分类

→初始化方法与其他方法相结合，提出基于人工智能的初始化，提出有哪些方法，做到了什么程度

→提出真正可实现的有哪些框架，比如MSCKF,VINS,ORB-SLAM

→总结与展望