**移动机器人的位姿估计**

**基于人的行走轨迹的**

**移动机器人导航**

**室内环境下的人体检测、定位与跟踪**

**人机共融环境下移动机器人导航**

基于传统路径规划算法改进

行走轨迹提取与处理