如果你想使人员的移动轨迹更加平滑，可以考虑以下纠偏方案：

1. 轨迹平滑算法：使用轨迹平滑算法对定位点进行平滑处理，以减少位置噪声和抖动。常见的轨迹平滑算法包括卡尔曼滤波、滑动平均、最小二乘拟合等。
2. 坐标纠偏算法：由于定位设备的精度限制，获取的位置信息可能存在偏移。你可以使用坐标纠偏算法来校正这种偏移，以获得更准确的位置。百度地图提供了坐标纠偏的功能，你可以使用其API进行坐标纠偏操作。
3. 步长计算和行进方向估计：通过获取加速度信息，并结合时间，可以计算人员的步长。步长计算可以用于约束定位点之间的距离，并帮助纠正较大的定位误差。此外，可以使用连续的定位点来估计人员的行进方向，从而更准确地绘制轨迹。
4. 轨迹滤波：利用滤波算法，如卡尔曼滤波或粒子滤波，对定位点进行滤波处理，以消除异常值和噪声，并平滑轨迹路径。这样可以得到更加连续和平滑的轨迹线。
5. 轨迹插值：当定位点之间的间隔较大或有缺失时，可以使用轨迹插值算法来填补间隔，使轨迹更加连续和平滑。常用的插值算法有线性插值、样条插值等。
6. 轨迹压缩：如果轨迹点过于密集，可以考虑使用轨迹压缩算法来减少轨迹点的数量，从而降低数据存储和处理的成本，并保持轨迹的整体形状。

以上方法可以结合使用，根据你的具体需求和应用场景选择合适的纠偏方案。请注意，不同的纠偏方法适用于不同的定位设备和数据质量，因此需要根据实际情况进行选择和调优。

您的想法是基于使用百度地图显示人员的活动轨迹，并通过定位数据将点连接成线来呈现移动轨迹。要使轨迹更加平滑，您可以考虑使用轨迹平滑算法，这些算法可以通过对轨迹数据进行滤波和插值来减少噪声和抖动，从而获得更平滑的轨迹线。

以下是一些常见的轨迹平滑算法和相关论文的推荐：

1. Kalman滤波器：Kalman滤波器是一种常用的轨迹平滑算法，它基于状态估计和最小均方差原理，通过将测量数据与模型预测进行融合，提供平滑的估计轨迹。可以参考以下论文：
   * R. E. Kalman, "A New Approach to Linear Filtering and Prediction Problems," Transactions of the ASME—Journal of Basic Engineering, vol. 82, no. Series D, pp. 35–45, 1960.
   * S. J. Julier and J. K. Uhlmann, "A New Extension of the Kalman Filter to Nonlinear Systems," Proceedings of the International Symposium on Aerospace/Defense Sensing, Simulation and Controls, Orlando, FL, USA, pp. 182–193, 1997.
2. 平滑滤波器：平滑滤波器是一类基于滑动窗口的滤波器，可以对轨迹数据进行平均或加权平均，以减少噪声。常见的平滑滤波器包括移动平均滤波器和卡尔曼平滑滤波器。相关论文推荐：
   * P. Brémond, F. Thonnat, "Moving Object Detection Using Background Subtraction Algorithms," Real-Time Imaging, vol. 11, no. 3, pp. 194-206, 2005.
   * M. S. Arulampalam, S. Maskell, N. Gordon, and T. Clapp, "A Tutorial on Particle Filters for Online Nonlinear/Non-Gaussian Bayesian Tracking," IEEE Transactions on Signal Processing, vol. 50, no. 2, pp. 174-188, 2002.
3. 样条插值：样条插值是一种常用的插值技术，可以使用平滑曲线连接轨迹中的离散点。这样可以获得更平滑的轨迹线。相关论文：
   * C. de Boor, "A Practical Guide to Splines," Springer-Verlag, 1978.
   * W. H. Press, S. A. Teukolsky, W. T. Vetterling, B. P. Flannery, "Numerical Recipes: The Art of Scientific Computing," 3rd ed., Cambridge University Press, 2007.

通过研究和综合这些算法，您可以开展创新的研究，提出新的轨迹平滑方法，或改进现有的算法以适应特定的应用场景。确保在论文中详细描述您的创新点、实验结果和性能评估。祝您在研究中取得成功！

当涉及到轨迹平滑和轨迹可视化的研究时，以下是一些与您的主题相关的期刊和会议，这些出版物通常包含与地理信息系统（GIS）、轨迹分析和移动对象跟踪相关的研究论文：

1. IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems
2. ACM Transactions on Spatial Algorithms and Systems
3. International Journal of Geographical Information Science (IJGIS)
4. International Journal of Geographic Information Systems (IJGIS)
5. Computers & Geosciences
6. GeoInformatica
7. International Journal of Digital Earth
8. Journal of Location Based Services
9. ISPRS International Journal of Geo-Information
10. Transportation Research Part C: Emerging Technologies

除了期刊之外，以下会议也与轨迹分析和地理信息系统相关，这些会议通常发布与您的研究兴趣相关的最新研究成果：

1. International Conference on Advances in Geographic Information Systems (ACM SIGSPATIAL)
2. International Conference on Geographic Information Science (GIScience)
3. International Conference on Spatial Data Mining and Geographical Knowledge Services (ICSDM)
4. IEEE Intelligent Transportation Systems Conference (ITSC)
5. International Conference on Web and Social Media (ICWSM)
6. International Conference on Ubiquitous Computing and Communications (IUCC)

您可以通过在上述期刊和会议的网站上搜索相关关键词，如"trajectory smoothing"、"trajectory visualization"、"spatial-temporal data analysis"等，以找到与您研究主题相关的论文。此外，您还可以使用学术搜索引擎（如Google Scholar、IEEE Xplore、ACM Digital Library）来查找相关论文。

* Trajectory smoothing
* Trajectory visualization
* Spatial-temporal data analysis
* GPS trajectory analysis
* Moving object tracking
* Kalman filtering for trajectories
* Smoothing techniques for GPS data
* Spline interpolation for trajectories
* Trajectory data mining