

ID	TITULO	Año	ALGORITMO	SABSTRACT	SENSORES	ASPECTOS A DESTACAR
1	★				- - -	1. 2. 3.
2	Map Matching and Data Association for Large-Scale Two-dimensional Laser Scan-based SLAM	2008	d	Técnicas de ASOCIACIÓN DE DATOS son necesarias para la generación de mapas a nivel local (interiores) o a nivel global (exteriores). La construcción del mapa a nivel local se logra utilizando una técnica robusta de coincidencia iterativa de escaneo incorporada en un filtro de Kalman extendido, donde el estado consiste en la posición actual y las posiciones anteriores muestreadas Para la coincidencia global, técnicas existentes de correlación cruzada de histogramas, introduciendo secuencias de entropía de histogramas de proyección y un enfoque de correlación exhaustiva para lograr una coincidencia confiable en entornos no estructurados. Esto permite el cierre de bucles sin depender del conocimiento previo de la alineación del mapa.	- - -	1. 2. 3.
3	★				- - -	1. 2. 3.
4	★				- - -	1. 2. 3.
5	★				- - -	1. 2. 3.
6	★				- - -	1. 2. 3.
7	★				- - -	1. 2. 3.
8	★				- - -	1. 2. 3.
9	★				- - -	1. 2. 3.
10	★				- - -	1. 2. 3.

11	★				- - -	1. 2. 3.
12	★				- - -	1. 2. 3.
13	★				- - -	1. 2. 3.
14	★				- - -	1. 2. 3.
15	★				- - -	1. 2. 3.
16	★				- - -	1. 2. 3.
17	★				- - -	1. 2. 3.