

SISTEMA SLAM

Leituras
LiDAR

Leituras
encoder

Extração de
landmarks

Representação do
Mapa de Grande

Exploração e
Navegação

Comunicação

Cálculo de
posição relativa
entre agentes

Associação
de dados

Filtro
(EKF/EIF/SEIF)

Mapa em
grade

Pose do robô
e *landmarks*

FRONT END

BACK END

