整理论文和实际中遇到问题，总结解决方法，从方法中寻找灵感并尝试创新

1. SLAM
2. 共同问题
3. 检测错误地标，如何处理测量空间的异常值

解决方法：《概率机器人》P251

1. 临时地标列表
2. 维持地标存在的概率
3. 动态环境
4. 非结构环境
5. 对负信息的利用
6. 数据关联
7. 1
8. 视觉slam
9. 检测错误地标
10. 动态环境
11. 非结构环境
12. 对负信息的利用
13. 数据关联
14. 振动等情况造成图像模糊
15. 激光slam
16. 检测错误地标
17. 动态环境
18. 非结构环境
19. 对负信息的利用，《概率机器人》p362有 图
20. 数据关联
21. 粒子滤波问题：粒子多样性减少

解决：

1. 增加随机粒子
2. 1
3. 导航