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. 1
4. 视觉slam
5. 检测错误地标
6. 激光slam
7. 检测错误地标
8. 导航