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. 传感器捕捉到信息不确定
8. 为了在实际环境中工作需要保证实时性
9. 1
10. 视觉slam
11. 检测错误地标
12. 动态环境
13. 非结构环境
14. 对负信息的利用
15. 数据关联
16. 振动等情况造成图像模糊
17. 激光slam
18. 检测错误地标
19. 动态环境
20. 非结构环境
21. 对负信息的利用，《概率机器人》p362有 图
22. 数据关联
23. 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