**Hierarchical Fiducial Marker Design for Pose Estimation in Large-scale Scenarios 2018**

THU

Hao Wang Zongying Shi（石宗英，无人机，移动机器人）

* 2D fiducial marker dictionary设计与识别，parent marker, child marker
* 给出了许多AR fiducial marker设计、识别、pose estimation的reference
* Pose estimation（算法核心来源于reference）
* 无人机着陆在位姿可变的平台（并联机器人）上

ARToolKit -> ARTag

**Designing Highly Reliable Fiducial Markers 2010**

National Research Council Canada

Fiala M （Marker，视觉导航）

* 介绍了ARToolKit和ARTag

Daniel Wagner（ARxCV，检测，定位，位姿估计）