

المجلس الأعلى للجامعات

اللجنة العلمية للإلكترونيات والاتصالات

لجنة رقم (119)

لترقية الأساتذة والأساتذة المساعدين

الدورة الثالثة عشرة 2019-2022

نموذج (ب)

بيانات عن بحث مقدم للترقية

بحث رقم (7)

## عنوان البحث (باللغة التي نشرر بها):

A Reliable Linearly Separable Optimization Method for SLAM Estimation based on Stereo Features

عنوان البحث (باللغة العربية):

أسلوب مفاضلة خطى محكم ومنفصل للموضعة البصرية المبنية على آثار ثنائية

مكان النشر (بلغة مكان النشر):

International Journal of Progressive Sciences and Technologies, Vol. 29, no. 1, January 2021, pp 138-166

أسماء المؤلفين بالترتيب المنشور:

Mohamed Hamdy Merzban, Mohamed Hassan M. Mahmoud, Mohamed Abdellatif

## دور المشاركين في البحث

Mohamed Hamdy Merzban	اسم المؤلف الأول
صياغة الفكرة الأساسية والنظريات والاثباتات	دوره في إعداد البحث:
Mohamed Hassan M. Mahmoud	اسم المؤلف الثاني:
مراجعة البحث والمشاركة في الكتابة	
Mohamed Abdellatif	اسم المؤلف الثالث:
المراجعة والمشاركة في الكتابة	دوره في اعداد البحث:

تاريخ الإرسال للنشر: 2020

تاريخ القبول للنشر: 2021

<u>تاريخ النشر</u>: 2021



## ملخص البحث (باللغة التي نشر بها):

SLAM (Simultaneous Localization and Mapping) based on graphical representation is used to solve optimization non-linear problems. The solutions of graph-based SLAM have noisy measurements and reprojection errors lead to uncertainty in robot pose and landmark position. The proposed system provides novel two-stage architecture for visual SLAM that was designed and implemented. The new two-stage architecture resulted in an exactly linear graph optimization, by using a linear optimization method for graph optimization, so the problem now becomes linear. We take benefit of all camera measurements and needn't ignore any frames. We enhance accuracy of large scale VSLM system, minimize processing time and decrease computational cost. We show that our system can be used with a higher accuracy and processing time than well-known systems based on bundle adjustment

توقيع المتقدم: يعتم

عميد الكلية

د. مجد حمدي مجد عبدالله مرزبان أ.د./ شریف مجد صبري العطار