

## 论文与报告

## 智能机器人视觉体系结构研究

屠大维 林财兴

(上海大学 机电工程与自动化学院)

**Abstract** 本文以几个典型的智能机器人体系结构为范例, 受其分层结构和模块化体系思想启发, 针对机器视觉研究中的不同观点和遇到的困难, 提出机器视觉研究也应当分层、模块化的思想, 认为只有这样才能满足整个机器人系统的要求, 较好地解决机器视觉的一般性和特定任务之间的矛盾. 在讨论了该视觉体系结构中各层次的组织 and 各个模块的功能后, 提出了一个将三维面形传感获取近距离精确数据、激光雷达距离成像和CCD摄像机相结合的视觉传感集成体系, 通过它们在时间和空间上的一致及信息上的互补, 以保证基本数据模块的可靠性和整个视觉体系结构的可行性.

**Keywords** [智能机器人; 机器视觉; 模块化结构](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24