

论文与报告

用于移动机器人的视觉全局定位系统研究

[魏芳](#) [董再励](#) [孙茂相](#) [王晓蕾](#)

(沈阳工业大学信息科学与工程学院)

Abstract 本文叙述了用于移动机器人自主导航定位的一种视觉全局定位系统技术. 该视觉定位系统由LED主动路标、全景视觉传感器和数据处理系统组成. 本文主要介绍了为提高全景视觉图像处理速度和环境信标识别可靠性、准确性的应用方法, 并给出了实验结果. 实验表明, 视觉定位是具有明显研究价值和应用前景的全局导航定位技术.

Keywords [移动机器人; 视觉全局定位; 合作路标](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24