

论文与报告

线结构光视觉传感器与CMM集成的一种标定算法

[刘志刚](#) [方勇](#) [陈康宁](#) [林志航](#)

(西安交通大学CIMS中心)

Abstract 建立了视觉传感器仿射坐标系,在给出仿射坐标系与CMM坐标系初始转换矩阵的条件下用函数逼近方法拟合出视觉传感器映射关系,并在此基础上采用基于目标特征点的优化算法来反复修正仿射坐标系与CMM坐标系之间的转换关系,使坐标转换矩阵估计参数收敛于最小二乘意义下的最优值,实现了视觉传感器建模及其与CMM的集成.本文最后给出了标定实验结果.

Keywords [三维视觉](#); [CMM](#); [坐标系转换](#); [标定技术](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24