

综论与介绍

## 视觉伺服机器人对运动目标操作的研究

[田梦倩](#) [罗翔](#) [黄惟一](#)

()

**Abstract** 机器人视觉伺服系统是机器人领域一重要的研究方向, 它的研究对于开发手眼协调的机器人在工业生产、航空航天等方面的应用有着极其重要的意义. 本文着眼于视觉伺服机器人操作运动目标这一问题, 分析了建立此类系统的控制结构并指明其特点; 同时, 详细地阐述了三个组成环节: 视觉图像处理、预测及滤波、视觉控制器的研究方法和现状. 最后, 分析了今后的研究趋势.

**Keywords** [机器人视觉](#); [视觉伺服](#); [运动目标](#); [视觉控制](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24