

论文与报告

## 机器人装配任务中误差的视觉校正

[郑彦兴](#) [韦庆](#) [常文森](#)

(国防科技大学机电工程与自动化学院)

**Abstract** 本文结合一个具体的装配任务,讨论了在摄像机视觉定位中误差的各种来源,并提出了在视觉定位中不能苛求定位精度的一步到位,而更应该重视定位误差的校正问题,最后给出了一种完全基于图像平面信息的误差校正方法.

**Keywords** [立体视觉; 装配机器人系统](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24