

论文与报告

基于视觉伺服的输电线巡检机器人抓线控制

王鲁单 王洪光 房立金 赵明扬

(中国科学院沈阳自动化所一室)

Abstract 巡检机器人在自动越障时, 需要完成机器人手臂的准确抓线控制。结合输电线的几何特征和摄像机成像原理, 提出了一种基于单摄像机的立体视觉方法来确定输电线的位置和姿态。结合该定位方法及视觉伺服理论建立机械手抓线伺服控制模型。在自行研制的巡检机器人进行了视觉伺服抓线实验。实验结果验证了该方法的有效性。

Keywords [巡检机器人](#); [自动越障](#); [视觉伺服](#)

收稿日期 2006-9-18 修回日期

通讯作者 王鲁单 wangludan@sia.cn

DOI

PACS: TP24