

综论与介绍

## 机器人视觉伺服研究进展

[王麟琨](#) [徐德](#) [谭民](#)

()

**Abstract** 介绍了机器人视觉伺服系统的结构和主要研究内容,比较了当前几种主要的视觉伺服方法,针对当前机器人视觉伺服所面临的主要问题,详细阐述了近期提出的一些解决方法.

**Keywords** [机器人; 视觉伺服; 综述](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24