

综论与介绍

光电混合处理系统在机器人视觉目标识别中的应用研究

[余杨](#) [黄惟一](#)

(东南大学仪器科学与工程系)

Abstract 分析了光电混合处理系统应用于机器人视觉识别的可行性和研究意义,评述了光电混合处理系统在光学模式识别和机器人视觉识别领域中的研究现状.提出将JTC系统在机器人视觉识别中的应用划分为五个研究层次,分析综述了与各类研究层次相关的形态学JTC和三维JTC的代表性算法及JTC硬件结构,以此作为机器人视觉识别光电混合处理系统的研究基础.

Keywords [机器人视觉](#); [光学模式识别](#); [数学形态学](#); [联合变换相关器](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24