

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> JZR-V精密装配机器人视觉系统

请输入查询关键词

科技频道

搜索

JZR-V精密装配机器人视觉系统

关键词: **机器人 视觉系统**

所属年份: 1995

成果类型: 应用技术

所处阶段:

成果体现形式:

知识产权形式:

项目合作方式:

成果完成单位: 西安交通大学人工智能与机器人研究所

成果摘要:

该项成果在识别方法、软硬件设计和系统集成方面做了大量的工作。系统的先进性和创造性在于: 采用了视频总线技术, 研制开发出专用流水处理与计算单元。提出并实现了一次图像遍历完成的快速有效的边缘提取方法、区域关系描述及特征提取方法。基于线段的稳定的局部特征集合选择。采用了区域边界的牛顿梯度最优化迭代算法, 保证了定位精度。提出了图像数据验证的新思想。对给定工件集合的识别率达100%。该成果的相关技术已投入实际应用, 并取得了可观的经济效益。

成果完成人:

[完整信息](#)

行业

塔北地

综合通

轻型高

智能化

稳态大

2001年

新疆特

用气象

天水陇

综合机

成果

推荐成果

- [容错控制系统综合可信性分析...](#) 04-23
- [基于MEMS的微型高度计和微型...](#) 04-23
- [基于MEMS的载体测控系统及其...](#) 04-23
- [微机械惯性仪表](#) 04-23
- [自适应预估控制在大型分散控...](#) 04-23
- [300MW燃煤机组非线性动态模型...](#) 04-23