

茄子收获机器人视觉系统图像识别方法

刘长林 张铁中 杨丽

中国农业大学

关键词: 茄子 收获机器人 视觉系统 图像分割 模板去噪

摘要: 设计了一种实现田间茄子收获机器人视觉系统的图像识别方法。通过判断茄子图像每点像素值差值实现分割; 通过模板操作及形态学上的闭运算操作去除残留物, 最终找到茄子图像的外接矩形完成提取。经实验测定, 对实验样本茄子图像提取试验成功率为97%, 平均用时0.152 s。

[查看全文 \(请使用Adobe Acrobat 6.0版本浏览\)](#) [返回首页](#)

[引用本文](#)

您是第 位访问者

主办单位: 中国农业机械学会 单位地址: 北京朝阳区北沙滩1号