

## 人工智能及识别技术

### 基于移动机器人视觉系统的运动目标提取方法

文志强<sup>1,2</sup>, 蔡自兴<sup>1</sup>

1. 中南大学信息科学与工程学院, 长沙 410083; 2. 湖南工业大学计算机科学与技术系, 株洲 412008

收稿日期 修回日期 网络版发布日期 2007-12-16 接受日期

**摘要** 提出了基于移动机器人视觉系统的运动目标提取方法。以视觉系统获取的视频作为研究对象, 通过全局运动估计、目标背景的提取、三帧差技术和区域生长方法提取运动目标。采用邻域搜索运动补偿和带约束的区域生长的方法, 降低了时间开销。实验结果表明, 在时间开销和目标的提取上取得了较好的效果。

**关键词** [运动目标](#) [视觉系统](#) [全局运动估计](#) [区域生长](#)

**分类号** [TP391](#)

**DOI:**

通讯作者:

作者个人主页: [文志强<sup>1,2</sup>;蔡自兴<sup>1</sup>](#)

## 扩展功能

### 本文信息

- ▶ [Supporting info](#)
- ▶ [PDF\(306KB\)](#)
- ▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)
- ▶ [参考文献\[PDF\]](#)
- ▶ [参考文献](#)

### 服务与反馈

- ▶ [把本文推荐给朋友](#)
- ▶ [加入我的书架](#)
- ▶ [加入引用管理器](#)
- ▶ [引用本文](#)
- ▶ [Email Alert](#)
- ▶ [文章反馈](#)
- ▶ [浏览反馈信息](#)

### 相关信息

- ▶ [本刊中 包含“运动目标”的 相关文章](#)
- ▶ 本文作者相关文章
- ▶ [文志强<sup>1,2</sup>, 蔡自兴<sup>1</sup>](#)