

开发研究与设计技术

基于S3C44BOX与线阵CCD自主巡线机器人系统

刘溯奇, 郝卫东, 杨谋刚, 林添成

(桂林电子科技大学机器人中心, 桂林541004)

收稿日期 修回日期 网络版发布日期 2007-11-5 接受日期

摘要 设计了一种应用于自主巡线机器人的新型巡线技术。该机器人系统主要由目标图像采集模块、图像处理模块以及驱动电机模块等组成, 阐述了线阵CCD采集目标图像的工作原理和驱动脉冲的产生原理, ARM芯片S3C44BOX的软硬件设计和系统其他模块的具体操作。经实践证明, 该系统实时性强、稳定性好、控制精度高。

关键词 [S3C44BOX](#) [线阵CCD](#) [图像处理](#) [巡线](#)

分类号 [TP242](#)

DOI:

通讯作者:

作者个人主页: 刘溯奇; 郝卫东; 杨谋刚; 林添成

扩展功能

本文信息

- ▶ [Supporting info](#)
- ▶ [PDF\(141KB\)](#)
- ▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)
- ▶ [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“S3C44BOX”的 相关文章](#)
- ▶ 本文作者相关文章
 - [刘溯奇, 郝卫东, 杨谋刚, 林添成](#)