



云南大学学报(自然科学版) » 2006, Vol. 28 » Issue (6): 483-486 DOI:

计算机、信息与电子科学

[最新目录](#) | [下期目录](#) | [过刊浏览](#) | [高级检索](#)

[◀ Previous Articles](#) | [Next Articles ▶](#)

行走机器人高精度视觉系统

裴以建, 余江, 宗容, 蔡光卉

云南大学, 信息学院, 云南, 昆明, 650091

Highly accurate vision system of mobile robot

PEI Yi-jian, YU Jiang, ZONG Rong, CAI Guang-hui

School of Information, Yunnan University, Kunming 650091, China

- [摘要](#)
- [参考文献](#)
- [相关文章](#)

全文: [PDF \(429 KB\)](#) [HTML \(KB\)](#) 输出: [BibTeX](#) | [EndNote \(RIS\)](#) [背景资料](#)

摘要 本系统是为行走机器人研制的高精度视觉系统,具备双重指令确认功能,不仅大大提高了操作的安全可靠程度,同时为机器人操作的控制精度提供了必要的保证,可使机器人从x,y,z三维空间中自动搜寻目标,准确无误地进行操作。

关键词: 机器人 视觉系统 双重指令确认 图像识别

Abstract: A highly accurate vision system of mobile robot is presented. With its double-instruction confirmation function, safety and reliability of robot operation can be improved and control precision be assured as well. Furthermore, robot can automatically search its goals in three dimensional space (axis x, y, and z) and accurately operate by using the system.

Key words: rotot vision system double-instruction confirmation image recognition

收稿日期: 2005-10-11;

基金资助: Supported by the National Natural Science Foundation of Yunnan Province (2004F0010 M) and the Main Project of Yunnan University (2003Z009B)

引用本文:

裴以建, 余江, 宗容等. 行走机器人高精度视觉系统[J]. 云南大学学报(自然科学版), 2006, 28(6): 483-486.

PEI Yi-jian, YU Jiang, ZONG Rong et al. Highly accurate vision system of mobile robot[J]. , 2006, 28(6): 483-486.

没有本文参考文献

没有找到本文相关文献

服务

- ▶ [把本文推荐给朋友](#)
- ▶ [加入我的书架](#)
- ▶ [加入引用管理器](#)
- ▶ [E-mail Alert](#)
- ▶ [RSS](#)

作者相关文章

- ▶ [裴以建](#)
- ▶ [余江](#)
- ▶ [宗容](#)
- ▶ [蔡光卉](#)

版权所有 © 《云南大学学报(自然科学版)》编辑部

编辑出版: 云南大学学报编辑部 (昆明市翠湖北路2号, 650091)

电话: 0871-5033829(传真) 5031498 5031662 E-mail: yndxxb@ynu.edu.cn yndxxb@163.com