

عنوان مقاله:

مکانیابی روبات متحرک توسط دوربین

محل انتشار:

دهمین کنفرانس دانشجویی مهندسی برق ایران (سال: 1386)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

نویسنده:

علی اکبر آقامحمدی - دانشکده مهندسی برق کنترل دانشگاه صنعتی خواجه نصیرالدین طوسی

خلاصه مقاله:

در این مقاله مسئله SLAM فقط تحت ورودی دوربین بررسی میشود و پارامترهای موثر در این روش مدنظر گرفته شده و نتایج Mapping , localization در آن بررسی می شود با استخراج نشانه های مناسب از محیط بردار حالت سیستم متشکل از بردار حالت روبات و محیط ایجاد می شود و فیلتر کالمن برای تخمین بردار حالت در حضور نویز استفاده می شود نتایج عملی بر روی روبات melon چگونگی عملکرد این روش را نشان میدهد.

کلمات کلیدی:

مکان یابی ، ایجاد نقشه، روبات متحرک، بینایی ماشین

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/127610>

