

عنوان مقاله:

تشخیص و ردگیری اشیاء در بینایی رباتهای توانبخش

محل انتشار:

اولین کنفرانس توانبخشی رباتیک ایران (سال: 1391)

تعداد صفحات اصل مقاله: 9

نویسندگان:

هادی صالحی - دانشجوی دانشکده تحصیلات تکمیلی، دانشگاه آزاد اسلامی واحد ساری، ساری

اردلان فرهادی - دانشجوی تحصیلات تکمیلی

خلاصه مقاله:

یکی از شاخه های مهم و پر کاربرد، ردگیری اشیاء و به خصوص بینایی ربات های توانبخش می باشد. همچنین این سیستم ها برای تشخیص و ردگیری اشیاء در محیط طبیعی با پیچیدگی بالایی مواجه می باشد، بعضی از این نوع چالش ها عبارت اند از: انسداد شیء هدف، ثبات رنگی، ردگیری چند شیء در مقابل دید یک چشمی، نویز در تصاویر، شکل پیچیده شیء، تغییرات روشنایی صحنه و موارد دیگر است. از این رو در سال های اخیر، تلاش زیادی در بهبود تشخیص و ردگیری اشیاء در ربات ها در شرایط مختلف توسط پژوهشگران صورت گرفته است. در این نوشتار تلاش شده است طرحی جامع از روش ها و الگوریتم های ردگیری اشیاء در ربات ها ارائه شود. در همین راستا با بررسی پژوهش ها و روش های مختلف تشخیص و ردگیری اشیاء، آنها را با توجه به ویژگی های آنها در رسته های مختلف دسته بندی شده است. در نهایت روش هایی برای عملکرد بهتر بینایی ربات ها در شرایط مختلف محیطی پیشنهاد می شود.

کلمات کلیدی:

بینایی ربات، ردگیری اشیاء، انسداد شیء، تشخیص شیء تحلیل دنباله تصاویر

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/188620>

