

عنوان مقاله:

طراحی ساخت و تست های عملکردی ربات متحرک تعقیب گر

محل انتشار:

پنجمین کنفرانس ملی مهندسی برق و الکترونیک ایران (سال: 1392)

تعداد صفحات اصل مقاله: 5

نویسندگان:

محسن ایرانی رهقی - مدرس دانشگاه آزاد اسلامی واحد کاشان

آنا باورساد - دانشجوی کارشناسی ارشد مهندسی مکاترونیک

خلاصه مقاله:

دیرزمانی است که فاصله یابی باتوجه به کاربردهای فراوانی که در صنعت و کارهای تحقیقاتی دارد ذهن بسیاری را به خود معطوف کرده است بدین منظور راه حل های بسیاری نیز پیشنهاد گردیده است که هر یک مزایا و معایب خاص خود را دارند استفاده از تنها یک دوربین دینامیکی بودن تعقیب کننده بودن سرعت بالا و همچنین داشتن توانایی ارایه موقعیت دوبعدی یک شی رنگی بصورت Real Time مواردی بوده است که در طراحی این ربات لحاظ گردیده اند در طراحی از دوروش استفاده شد روش اول با استفاده از مازول پردازش تصویر و در روش دوم با استفاده از یک وب کم معمولی همچنین در ساخت کنترلر ربات از پردازشگرهای قدرتمند ARM استفاده گردیده است تا باتوجه به سرعت بالای پردازش آنها بتوان الگوریتم های پردازش تصویر پیچیده تر و همچنین روشهای کنترلی مختلف را توسط آن تست نمود.

کلمات کلیدی:

تعقیب کننده ی دینامیکی، موقعیت یابی، وب کم، پردازش تصویر

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/219910>

