

عنوان مقاله:

بهبود عملکرد بینایی ربات برای درک بصری بهتر با استفاده از روش های چند دقتی و ادغام هرمی

محل انتشار:

اولین همایش منطقه ای بهینه سازی و روش های محاسبه نرم در مهندسی برق و کامپیوتر (سال: 1392)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

نویسنده:

محمد شهرتی فر - مسئول سیگنالینگ، سازمان قطارشهری تبریز و حومه

خلاصه مقاله:

فرایند ادغام تصاویر گرفته شده توسط ربات نقش مهم و اساسی در حل مسائل پردازش تصویر بینایی ربات ایفا می کند. هدف این فرایند، ترکیب تصاویر (یک سوژه خاص) بدست آمده از سیستم های تصویر برداری ربات، به روشهای مختلف و در زمانهای مختلف است. فرایند ادغام تصاویر ترکیب اطلاعات دو یا چند تصویر از صحنه به یک صحنه واحد است که برای درک بصری بهتر و کاملتر و انجام پردازش کامپیوتری بر روی تصویر گرفته شده توسط ربات از صحنه های مختلف فضایی، پزشکی، صنعتی و نظامی است. هدف در ترکیب تصاویر، کاهش عدم اطمینان و به حداقل رساندن افزونگی در خروجی و به حداکثر رساندن اطلاعات خاص یک برنامه می باشد. هدف این مقاله مطالعه دقیق بحث ادغام تصاویر چند کانونی گرفته شده توسط ربات (سیستم مکاترونیکی) با استفاده از روش های چند دقتی و تلاش در بهبود کیفیت این تصاویر برای ایجاد تشخیص هرچه بهتر در متخصصان امور است.

کلمات کلیدی:

ادغام تصاویر، بینایی ربات، تبدیل گسسته موجک، پردازش تصویر، روش های چند دقتی، multiple accuracy، robot vision

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/261706>

