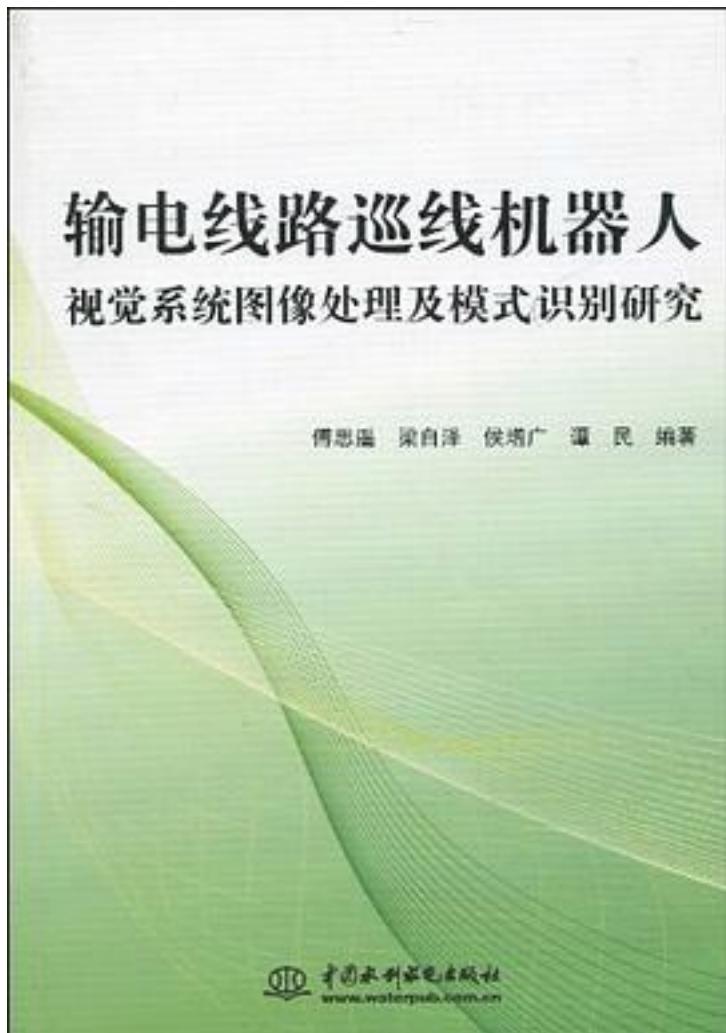


输电线路巡线机器人视觉系统图像处理及模式识别研究



[输电线路巡线机器人视觉系统图像处理及模式识别研究 下载链接1](#)

著者:傅思遥

出版者:

出版时间:2010-1

装帧:

isbn:9787508470894

《输电线路巡线机器人视觉系统图像处理及模式识别研究》内容简介：输电线路巡线机器人是为实现输电线路自动巡检功能而设计的机电一体化设备，其目的是为了提高巡检质量和效率，减少巡检死角，改善工人劳动强度。对保证输电系统的安全可靠运行具有重要意义。基于轮式行走机构的巡线机器人在线上运行时需要在复杂背景和环境下识别架空输电线路相线和地线上安装的防震锤、间隔棒、绝缘子、悬垂线夹、耐张线夹等线路附件。因此，巡线机器人必须借助传感器探测并识别这些障碍，然后根据障碍类型规划越障行为，跨越杆塔，才能沿输电线路大范围自主行走。《输电线路巡线机器人视觉系统图像处理及模式识别研究》围绕作者所在实验室自主研制的新型双臂巡线机器人的视觉导航、输电线路障碍物识别、图像复原等任务，针对线上障碍物目标的检测、识别、分类和图像复原等问题进行了研究和探讨。

《输电线路巡线机器人视觉系统图像处理及模式识别研究》可作为机电一体化、自动化控制、模式识别等专业高年级学生、研究生的参考读物，也可供相关研究机构研究人员参考阅读。

作者介绍:

目录:

[输电线路巡线机器人视觉系统图像处理及模式识别研究](#) [下载链接1](#)

标签

评论

[输电线路巡线机器人视觉系统图像处理及模式识别研究](#) [下载链接1](#)

书评

[输电线路巡线机器人视觉系统图像处理及模式识别研究](#) [下载链接1](#)