

移动机器人及室内环境三维模型重建技术



[移动机器人及室内环境三维模型重建技术 下载链接1](#)

著者:连晓锋

出版者:

出版时间:2010-8

装帧:

isbn:9787118071078

移动机器人的三维环境模型重建是一个重要的研究领域。《移动机器人及室内环境三维模型重建技术》以ActivMedia的Pioneer3-AT为实验平台，结合全景视觉与激光扫描仪等传感器，对室内环境三维模型重建进行了研究和分析。

全书共分5章，内容主要包括中心折反射全景摄像头的标定与全景图像中外极曲线的计算，基于图割算法的全景图像立体匹配，二维全局地图的建立，基于激光扫描的室内环境三维几何模型建立以及几何模型与颜色信息相结合的混合三维重建方法等。

《移动机器人及室内环境三维模型重建技术》可作为控制科学、人工智能、计算机科学等专业高年级本科生、研究生和教师的教材或参考书，也可作为信息学科相关领域，特别是移动机器人研究领域的工程技术人员和科研工作者的参考书。

作者介绍:

目录:

[移动机器人及室内环境三维模型重建技术 下载链接1](#)

标签

机器人

连晓峰

3d

评论

[移动机器人及室内环境三维模型重建技术 下载链接1](#)

书评

[移动机器人及室内环境三维模型重建技术 下载链接1](#)