

浙大完成的基于机器视觉的月面巡视器环境感知与导航项目成果达到国际先进水平

日期：2014年01月20日 浙江省科技厅

由浙江大学完成的“基于机器视觉的月面巡视器环境感知与导航”项目成果，最近通过了专家鉴定。以工程院院士宫先仪教授为首的鉴定委员会认为，项目成果总体国际先进，其中月面环境双目视觉里程计的研究达到国际领先水平。

项目围绕我国探月工程月面巡视器的实际需求，对基于机器视觉的月面巡视器环境感知与导航的相关理论和技术开展了全面、深入研究。在广角相机标定、立体匹配与三维重建、月面环境评估、环境感知、路径规划、视觉里程计定位等多个方面取得了一系列创新成果，发表SCI/EI收录论文38篇，已获授权国家发明专利5项。

基于上述研究成果，开发的玉兔号月面巡视器的遥操作分系统软件，包括了全景图像拼接、立体匹配、三维恢复、月面环境评估、激光点阵三维恢复、视觉里程计、全局路径规划等11个功能模块，以及数据与信息交互等3个数据预处理模块，已在我国探月工程玉兔号月面巡视器上得到了成功应用。

打印本页 ▶

关闭窗口 ▶