

Iniciar sesión institucional

VistazoMi configuraciónConsigue ayudaSuscribir

Anuncio

Need Full-Text

access to IEEE Xplore for your organization?

REQUEST A FREE TRIAL >

Buscar conferencias > Robótica y Automatización (ICRA ...

Volver a Resultados | Siguiente>

Detección basada en la visión para aprender modelos de articulación de puertas y cajones de gabinetes en entornos domésticos

Iniciar sesión o comprar
para ver el texto completo

12
Papel
Citaciones

256
Completo
Vistas de texto

Artículos relacionados

Cinemática inversa de robots redundantes utilizando algoritmos genéticos

Codificación de fuente Turbo: un enfoque robusto para la compresión de datos

Ver todo

4
Autor (es)

Jürgen Sturm ; Kurt Konolige ; Cyrill Stachniss ; Wolfram Burgard

Ver todos los autores

Abstracto	Autores	Figuras	Referencias	Citaciones	Palabras clave	Métrica	Medios de comunicación
-----------	---------	---------	-------------	------------	----------------	---------	------------------------

Abstracto:

Los robots de servicio implementados en entornos domésticos generalmente necesitan la capacidad de tratar objetos articulados, como puertas y cajones, para cumplir con ciertas tareas de manipulación móvil. Sin embargo, esto requiere que los robots puedan percibir los modelos de articulación de dichos objetos. En este documento, presentamos un enfoque para detectar, rastrear y aprender modelos de articulación para puertas de armarios y cajones sin utilizar marcadores artificiales. Nuestro enfoque utiliza un enfoque altamente eficiente y basado en muestreo para la detección de rectángulo en imágenes de profundidad obtenidas de un sistema estéreo activo desarrollado por nosotros mismos. El robot puede usar los modelos generativos aprendidos para los objetos articulados para estimar su tipo de articulación, su configuración actual y hacer predicciones sobre posibles configuraciones no observadas anteriormente. Presentamos experimentos llevados a cabo con datos reales obtenidos de nuestro sistema estéreo activo. Los resultados demuestran que nuestra técnica es capaz de aprender modelos de articulación precisos. Además, proporcionamos un análisis de error detallado basado en los datos de la verdad del terreno obtenidos en un estudio de captura de movimiento.

Publicado en: Robótica y Automatización (ICRA), Conferencia Internacional IEEE 2010 en

Fecha de la Conferencia: 3-7 de mayo de 2010

Número de acceso INSPEC: 11430714

Fecha agregada a IEEE Xplore : 15 de julio de 2010

DOI: 10.1109 / ROBOT.2010.5509985

Información del ISBN:

Editorial: IEEE

Imprimir ISSN: 1050-4729

Lugar de la Conferencia: Anchorage, AK, EE. UU.

Anuncio



Descargar PDF	Lea el documento completo	
Descargar Citation		Autores
Ver referencias	Autores	Referencias
Email	Referencias	Citaciones
Impresión	Citaciones	Palabras clave
Permisos de solicitud	Palabras clave	Artículos relacionados
Exportar a Collabratec	Artículos relacionados	Volver arriba
Alertas	Renuncia	

Cuenta IEEE	Detalles de la compra	información del perfil	¿Necesitas ayuda?
» Cambiar nombre de usuario / contraseña	» Opciones de pago	» Preferencias de comunicaciones	» EE. UU. Y Canadá: +1 800 678 4333
» Actualizar dirección	» Historial de pedidos	» Profesión y educación	» En todo el mundo: +1 732 981 0060
	» Ver documentos comprados	» Intereses técnicos	» Soporte de contacto

[Acerca de IEEE Xplore](#) | [Contáctenos](#) | [Ayuda](#) | [Accesibilidad](#) | [Términos de Uso](#) | [Política de no discriminación](#) | [Mapa del sitio](#) | [Privacidad y exclusión de cookies](#)

Una organización sin fines de lucro, IEEE es la organización profesional técnica más grande del mundo dedicada al avance de la tecnología para el beneficio de la humanidad.

© Copyright 2018 IEEE - Todos los derechos reservados. El uso de este sitio web significa su aceptación de los términos y condiciones.