全景影像座標模糊模式轉換

本文設計一套具備全景影像的自主性行動機器人系統，並探討影像處理的方法，以建立機器人影像伺服控制系統。全景影像是由CCD搭配凸鏡裝設而成，以得到環繞機器人360/.degree./的場景。影像處理部分，以模糊系統理論建立影像轉換模式，提供機器人進行自我定位、物件追蹤、路徑跟隨、與導航等動作的規劃。