

(12) 按照专利合作条约所公布的国际申请

(19) 世界知识产权组织
国际局



(10) 国际公布号
WO 2025/130715 A1

(43) 国际公布日
2025 年 6 月 26 日 (26.06.2025)

(51) 国际专利分类号:
G06T 7/73 (2017.01)

(21) 国际申请号: PCT/CN2024/138403

(22) 国际申请日: 2024 年 12 月 11 日 (11.12.2024)

(25) 申请语言: 中文

(26) 公布语言: 中文

(30) 优先权:
202311736493.0 2023 年 12 月 18 日 (18.12.2023) CN

(71) 申请人: 深圳镁伽科技有限公司 (SHENZHEN MEGAROBO TECHNOLOGIES CO., LTD) [CN/CN];
中国广东省深圳市光明区马田街道薯田埔社区宝安区云里智能园厂房第 1 栋 202 518107 (CN)。

(72) 发明人: 唐经易 (TANG, Jingyi); 中国广东省深圳市光明区马田街道薯田埔社区宝安区云里智能园厂房第 1 栋 202 518107 (CN)。 方浩

全 (FANG, Haoquan); 中国广东省深圳市光明区马田街道薯田埔社区宝安区云里智能园厂房第 1 栋 202 518107 (CN)。

(74) 代理人: 北京集佳知识产权代理有限公司 (UNITALEN ATTORNEYS AT LAW CO., LTD.);
中国北京市朝阳区建国门外大街 22 号赛特广场七层 100004 (CN)。

(81) 指定国(除另有指明, 要求每一种可提供的国家保护): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CV, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IQ, IR, IS, IT, JM, JO, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, MG, MK, MN, MU, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD,

(54) Title: POSITION CALIBRATION METHOD AND APPARATUS

(54) 发明名称: 位置标定方法及装置

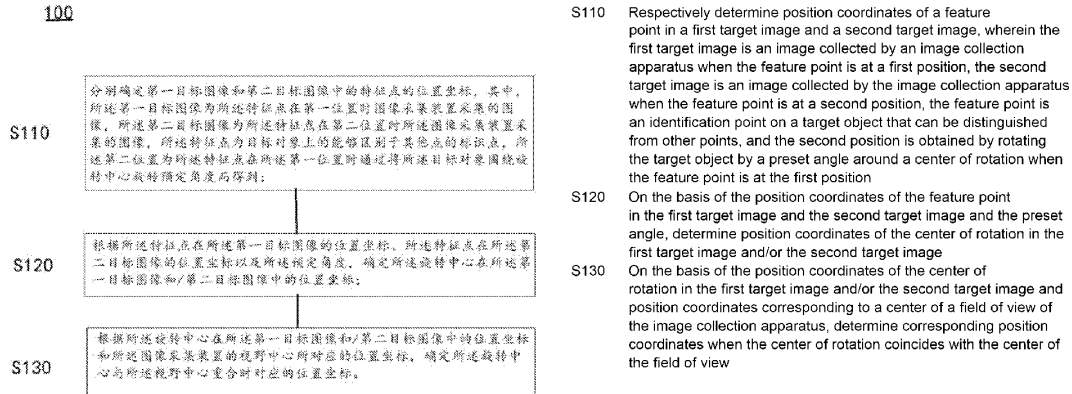


图 1

(57) Abstract: Embodiments of the present application provide a position calibration method and apparatus, an electronic device, and a storage medium. The method comprises: respectively determining position coordinates of a feature point in a first target image and a second target image, wherein the second target image is an image collected by an image collection apparatus when the feature point is at a second position, and the second position is obtained by rotating a target object by a preset angle around a center of rotation when the feature point is at a first position; on the basis of the position coordinates of the feature point in the first target image and the second target image and the preset angle, determining position coordinates of the center of rotation in the first target image and/or the second target image; and on the basis of the position coordinates of the center of rotation in the first target image and/or the second target image and position coordinates corresponding to a center of a field of view of the image collection apparatus, determining corresponding position coordinates when the center of rotation coincides with the center of the field of view. The solution does not require high technical level for operators, and has high precision and high efficiency.

[见续页]

SE, SG, SK, SL, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ,
UA, UG, US, UZ, VC, VN, WS, ZA, ZM, ZW。

(84) 指定国(除另有指明，要求每一种可提供的地区
保护): ARIPO (BW, CV, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ,
NA, RW, SC, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), 欧亚
(AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), 欧洲 (AL, AT, BE,
BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR,
HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, ME, MK, MT, NL, NO,
PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF,
CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN,
TD, TG)。

本国际公布:
— 包括国际检索报告(条约第21条(3))。

(57) 摘要: 本申请的实施例提供了一种位置标定方法、装置、电子设备及存储介质。方法包括: 分别确定第一目标图像和第二目标图像中的特征点的位置坐标, 第二目标图像为所述特征点在第二位置时所述图像采集装置采集的图像, 第二位置为特征点在第一位置时通过将所述目标对象围绕旋转中心旋转预定角度而得到; 根据特征点在第一目标图像、第二目标图像的位置坐标以及预定角度, 确定旋转中心在第一目标图像和/第二目标图像中的位置坐标; 根据旋转中心在所述第一目标图像和/第二目标图像中的位置坐标和图像采集装置的视野中心所对应的位置坐标, 确定旋转中心与视野中心重合时对应的位置坐标。这种方案对操作人员的技术水平要求并不高, 精度高, 高效。