1. 一种基于深度学习与特征点提取的无人机视觉导航方法，其特征在于，以下步骤：
2. 获取无人机当前位置的第一图像并存储，导入深度学习模型，将第一图像作为输入，分别计算第一图像和多张参考图的余弦距离，求得无人机当前位置()；
3. 执行所述特征点提取程序，提取出第一图像的SURF特征点，设提取得到m个特征点的集合，并暂存；
4. 无人机收到移动指令，指令完成后，再次执行所述特征点提取程序，提取出第二图像特征点，设提取得到n个特征点的集合，并暂存；根据提取的第一图像和第二图像的特征点集合P、Q，计算本质矩阵E。基于相机内参矩阵K和奇异值分解操作，进一步可得无人机在世界坐标系下的旋转向量R、平移向量t，如图3所示，以此判断无人机的运动单位向量；
5. 根据上述提取的第一图像和第二图像的特征点、如图4所示的针孔相机模型、以及无人机的飞行高度，计算无人机在直角坐标系下运动的相对距离；
6. 将S3中的运动单位向量和S4中的相对运动距离相乘得到无人机的运动状态，无人机当前的位置为[]。
7. 根据权利要求1所述的一种基于深度学习与特征点提取的无人机视觉导航方法，其特征在于，所述步骤S1中深度学习模型为ResNet50。
8. 根据权利要求1所述的一种基于深度学习与特征点提取的无人机视觉导航方法，其特征在于，所述步骤S3中计算本质矩阵E的方法为八点法。
9. 一种基于深度学习与特征点提取的无人机视觉导航系统，其特征在于，包括飞控模块，用于控制无人机飞行；拍摄模块，用于获取实时图像；存储模块，用于存储获取到的图像和二进制程序；传感器模块，用于获取无人机飞行过程中的气压、GPS等数据；数据传输模块，用于发送定位数据；上位机模块，作为地面站，用于发送运动指令并作为用户交互接口。

一、申请发明专利或者实用新型专利应当提交权利要求书，一式一份。

二、权利要求书应当打字或者印刷，字迹应当整齐清晰，呈黑色，符合制版要求，不得涂改，字高应当在3.5毫米至4.5毫米之间，行距应当在 2.5毫米至3.5毫米之间，权利要求书首页用此页，续页可使用同样大小和质量相当的白纸。纸张应当纵向使用，只限使用正面，四周应当留有页边距：左侧和顶部各25毫米，右侧和底部各15毫米。

三、权利要求书应当说明发明或者实用新型的技术特征，清楚和简要地表述请求保护的范围。权利要求书有几项权利要求时，应当用阿拉伯数字顺序编号，编号前不得冠以“权利要求”或者“权项”等词。

四、权利要求书中使用的科技术语应当与说明书中使用的一致，可以有化学式或者数学式，必要时可以有表格，但不得有插图。不得使用“如说明书……部分所述”或者“如图……所示”等用语。

五、每一项权利要求仅允许在权利要求的结尾处使用句号。

六、权利要求书应当在每页下框线居中位置顺序编写页码。