一种基于深度学习与特征点的无人机视觉辅助导航方法及系统，属于无人机导航领域。首先，获取当前位置图像，将图像分别传入深度学习网络和特征点提取程序中；其次，在执行完毕用户发送的移动指令后，再次获取图像并提取特征点；然后，根据提取的两组特征点解算位姿和移动距离，计算出当前位置。本发明将图像中尺度不变特征点与基于深度学习模型的特征点提取相结合，该方法的准确度较高，运行速度快，与传统景象方法相比较发生误匹配的概率较低，以此方法构建无人机视觉辅助导航系统可以减小传统无人机导航系统中对地面站控制的依赖程度，实现真正的自主导航。

一、申请发明专利或者实用新型专利应当提交说明书摘要，一式一份。

二、说明书摘要文字部分应当打字或者印刷，字迹应当整齐清晰，黑色，符合制版要求，不得涂改，字高在3.5毫米至4.5毫米之间，行距在2.5毫米至3.5毫米之间。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、说明书摘要文字部分应当写明发明或者实用新型的名称和所属的技术领域，清楚反映所要解决的技术问题，解决该问题的技术方案的要点及主要用途。说明书摘要文字部分不得加标题，文字部分（包括标点符号）不得超过300个字，对于进入国家阶段的国际申请，其说明书摘要译文不限于300个字。

四、说明书摘要附图应当使用规定格式的表格绘制。