一：图像形成的任务是先通过摄像头获得图像（光信号转化为电信号），再把获得的图像进行抽象分成不同的物体（电信号转化为数字信号）

摄像头标定（获得内参外参畸变矩阵）

图像处理的任务通过图像（或点云）获得需要的位置或色彩等信息

图像处理中传统方法有形态学操作，图像分割，特征匹配，动态追踪，点云展示等

深度学习方法目前用yolov5s

视觉伺服：通过控制来到达视觉获得的信息

二：图像形成的一些问题是首先是基于ros的激光雷达让摄像头标定更准，但还没完成

小电脑目前用的是jetson，但jetson基于arm，学习资源比较少；而基于x86的intel虽然学习资源多、稳定但算力不够；算力高的jetson比较贵

如何多传感器共同使用，pcl点云拟合，多线激光雷达

计算机视觉方法有传统方法（orb，动态追踪等）和深度学习的方法（卷积神经网络等），后者一般情况下效果好，但解释力弱，前者可以在低成本、简单问题的条件下取得比较好的效果但特征提取和处理参数有膨胀风险

用tensor，尝试用从c++完 成方案

动态追踪

视觉伺服可以用ros实现