

VISION@OUC 第一阶段任务（入学前）

郑海永俞智斌王楠

2016 年

目录

1	基础能力	1
1.1	技术	1
1.2	专业	2
1.3	要求	2
1.4	考核	2
2	研究方向	2
2.1	郑海永	2
2.2	俞智斌	4
2.3	王楠	6

1. 基础能力

1.1 技术

操作系统 GNU/Linux, 推荐 Ubuntu。

编程语言 C/C++ 和 Python, 此项非常重要！

关于程序设计, 推荐北京大学专项课程“[程序设计与算法](#)”([资源下载](#))

代码管理 GitHub

文档排版 L^AT_EX

1.2 专业

数字图像处理 建议：Digital Image Processing (3rd edition), by Rafael Gonzalez and Richard Woods, Prentice Hall, 2008.

计算机视觉 建议：Computer Vision: Algorithms and Applications, by Richard Szeliski, Springer, 2010.

机器学习 建议：《机器学习》，周志华，清华大学出版社，2016 年。

1.3 要求

1. 每人创建 GitHub 帐号进行学习过程中的代码和文档（包括笔记等）管理。
2. 所有的笔记等文档全部使用 L^AT_EX 来撰写。
3. 所有的专业知识学习要求必须有对应的代码和实验及记录等文档。

1.4 考核

1. **GitHub**：入学时我们会详细查阅每个人的 GitHub 中的代码和文档等来评估是否对学习过程进行了详细的记录和整理，尤其自己的思考和问题等。
2. **答辩**：入学后一周内进行现场答辩，将自己对上述所学及下述感兴趣研究方向的方方面面进行汇报，并接受老师质疑，时间每人不超过 1 小时。

2. 研究方向

2.1 郑海永

主要的研究方向为**图像识别**或**图像分类**，在此问题下又分为以下两个方面：

1. **中文**：细粒度图像分类/图像精细识别

English: Fine-Grained Visual Classification / Fine-Grained Image Classification / Fine-Grained Image Recognition

简要说明：通过图像识别是狗还是鸟相对比较容易，而如果从鸟中识别是哪一种鸟（生物分类阶元：界门纲目科属种），则难上加难（可能只有生物分类专家才能做到），如图1所示。

主要方法：深度神经网络（Deep Neural Network）



图 1: 图像精细识别

2. 中文：不平衡数据（图像）分类

English: Imbalanced Data (Image) Classification

简要说明：类别不平衡现象广泛存在于现实生活中的大量实际应用中，比如

你看到“老虎”的样本数要远少于你看到“狗”的样本数，那么对于多数类样本和少数类样本的分类问题，就很难用传统的机器学习方法来解决。例如，假设一个数据集包括 2 类，其中多数类样本数为 99、少数类样本数为 1，那么分类器可以直接忽视掉少数类（全部样本识别为多数类）便可以得到 99% 的识别准确率，尽管这个识别准确率已经算很高了，但是对于少数类的识别准确率却为 0，而有时候少数类的识别准确率可能更重要，比如诊断癌症、信用诈骗等。

主要方法：类别不平衡学习（Class-Imbalance Learning）、生成式对抗网络（Generative Adversarial Network）

3. 中文：图像质量评价

English: Image Quality Assessment (IQA)

简要说明：图像质量评价是图像处理中的基本技术之一，主要通过对图像进行特性分析研究，然后评估出图像优劣（图像失真程度）。图像质量评价在图像处理系统中，对于算法分析比较、系统性能评估等方面有着重要的作用。近年来，随着对数字图像领域的广泛研究，图像质量评价的研究也越来越受到研究者的关注，提出并完善了许多图像质量评价的指标和方法。

主要方法：主观评价和客观评价，客观评价包括全参考（Full-Reference, FR）、部分参考（Reduced-Reference, RR）和无参考（No-Reference, NR）三种类型。

2.2 俞智斌

1. 中文：深度图像估计/图像深度估计。

English: Depth Map Prediction / Depth Map Estimation / Depth Prediction / Depth Estimation.

简要说明：通过一副或多幅图像预测/估计图像中每个物体（像素）的深度信息。如图2所示，图2(a)表示原始图像，图2(b)为真实的深度图（可以通过微软 Kinect 等设备采集获得），图2(c)为通过所研究的方法（算法）由图2(a)所

得到的预测深度图。实际应用时，我们只通过原始图像就可以计算得到（预测）深度图，那么方法（算法）的好坏就由预测/估计的准确性来评判。

主要方法：深度神经网络（Deep Neural Network）

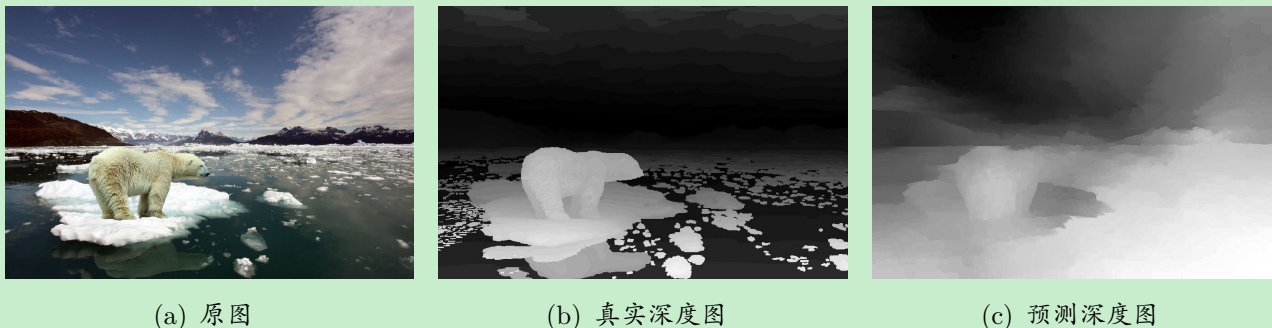


图 2: 深度图像估计/图像深度估计

2. 中文：图像复原。

English: Image Restoration.

简要说明：图像复原就是利用退化过程的先验知识，去恢复已被退化图像的本来面目。成像系统受各种因素的影响，导致了图像质量的降低，称之为图像退化。因素包括：传感器噪声、摄像机聚焦不佳、物体与摄像机之间的相对移动、随机大气湍流、光学系统的象差、成像光源和射线的散射等。退化基本表现：图像模糊。如图3所示为北京灰霾的照片及其去雾结果，图4所示为模糊图像及其去模糊结果和去模糊所用到的模糊核。图像去雾（dehaze）和图像去模糊（deblur）可以应用图像复原方法来处理。

3. 中文：基于图像的参数回归。

English: Paramter Regression.

简要说明：图像中蕴含了成像介质的很多信息（参数），如何从图像中获取到这些信息是本研究方向的核心问题。此方向的研究思路比较新颖，并不能查到太多资料，如有问题请单独联系俞老师。

主要方法：深度神经网络（Deep Neural Network）



图 3: 图像去雾 (Dehaze)



(a) 原图

(b) 去模糊图像

(c) 模糊核

图 4: 图像去模糊 (Deblur)

2.3 王楠

1. 嵌入式编程及电路设计 (机器人), 此方向“软硬结合”, 需要有单片机或电路设计经验。

技能要求: 1) 掌握 C/C++ 编程, 会进行图形化界面编程。2) 对嵌入式系统有浓厚兴趣爱好, 有 ARM 或 FPGA 开发经验者优先最佳。3) 使用 Altium Designer (DXP、Protel 99) 等电路设计软件制作电路板。

在这里, 你要做的事, 制作自己的机器人……当然, 越智能越好。

2. 数字图像处理，主要侧重模糊图像中目标边缘检测等。

技能要求：1) 数学基础扎实。2) 对“信号与系统”、“数字信号处理”有较好的领悟。3) 掌握 C/C++ 编程。

在这里，你要做的事，结合机器人研发，探索如何在模糊不清的环境中进行目标检测，并进一步帮助机器人完成基于图像的路径规划等问题。