模版

摘要

关键字: 关键字1

- 一、问题重述
- 二、问题分析
- 三、模型假设

• ...

四、符号说明

- 4.1 名词解释
- 4.2 变量说明

符号	意义	单位
COR	CT 旋转中心	(坐标)

五、模型建立与求解

- 5.1 CT 系统的参数标定
- 5.1.1 模型建立
- 5.1.2 模型求解

六、模型评价与改进

- 6.1 模型优点
- 6.2 模型缺点
- 6.3 模型改进

七、参考文献

[1]

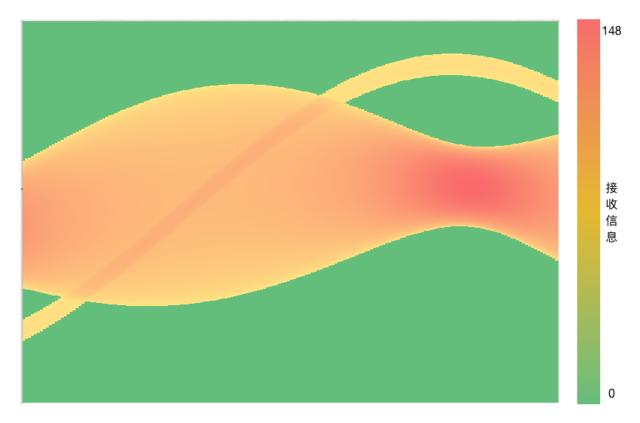


图 1 附件二探测器接收信息色阶图

[2]

八、附件清单

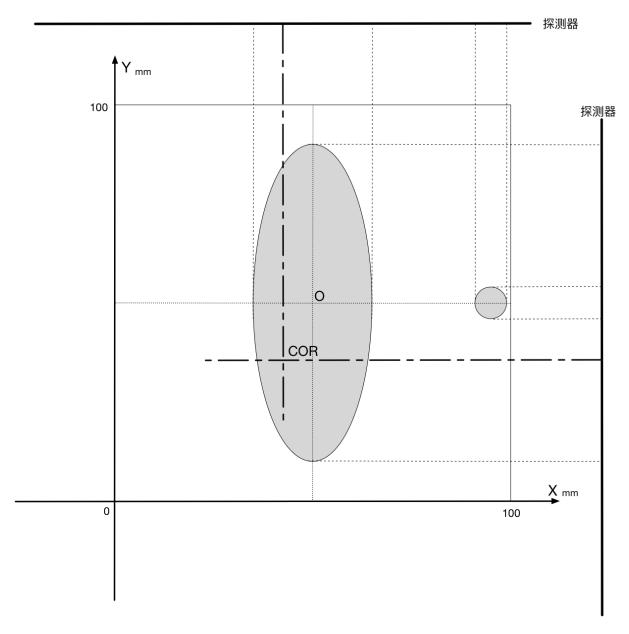


图 2 坐标系建立及旋转中心定位原理示意图(单位: mm)

九、附件

9.1 关键数据

9.2 程序源代码

cppInput C++ source:

```
#include <iostream>
#include <cstdio>
#include <string>
#include <fstream>
#include <cerrno>
typedef long long ll;
using namespace std;
```

```
string get file contents(const char *filename)
   std::ifstream in(filename, std::ios::in | std::ios::binary);
  if (in)
     std::string contents;
     in.seekg(0, std::ios::end);
      contents.resize(in.tellg());
     in.seekg(0, std::ios::beg);
     in.read(&contents[0], contents.size());
     in.close();
     return(contents);
  throw(errno);
int main(int argc, const char * argv[]) {
  //freopen("/Users/tinoryj/Desktop/cData.txt", "w+", stdout);
  string dataRead;
  cin>>dataRead;
   //string dataRead = get_file_contents("/Users/tinoryj/Desktop/mData.txt");
   string dataM;
   11 cCountOfDataM[26] = {0};
  11 dataReadLen = dataRead.size();
   for(ll i = 0; i < dataReadLen; i++) {</pre>
     if(dataRead[i] >= 'A' && dataRead[i] <= 'Z'){</pre>
        dataM += (dataRead[i] + 32);
        cCountOfDataM[dataRead[i] - 65]++;
      if(dataRead[i] >= 'a' && dataRead[i] <= 'z'){</pre>
        dataM += dataRead[i];
        cCountOfDataM[dataRead[i] - 97]++;
   for(int i = 0; i < 26; i++){</pre>
     cout<<cCountOfDataM[i]<<"u";
   cout<<endl;
   int keyA[] = {1,3,5,7,9,11,15,17,19,21,23,25};
   for(int a = 0; a < 12; a++){
   for (int b = 0; b < 26; b++) {
   string dataC;
   11 cCountOfDataC[26] = {0};
   for(ll i = 0; i < dataM.size(); i++){</pre>
   char temp = (char)(((dataM[i] - 97) * keyA[a] + b)%26 + 97);
   cCountOfDataC[temp - 'a']++;
   dataC += temp;
```

```
for(int i = 0; i < 26; i++) {
    cout < < cCountOfDataC[i] < < " ";
}
    cout < < endl;
}

*/
return 0;
}</pre>
```