

Camera Trap Challenge

Praktikum Computer Vision

Aufbau

1. Einleitung
2. Aufteilung auf Sequenzen
3. Segmentierung mit Principal Components Analysis
4. Lokalisierung und Klassifizierung mit HOGs und SVMs
5. Klassifizierung mit Locality-constrained Linear Coding, Spatial Pyramid Matching und linearen SVMs
6. Evaluierung

1. Einleitung

2. Aufteilung auf Sequenzen

3. Segmentierung mit Principal Components Analysis

4. Lokalisierung und Klassifizierung mit HOGs und SVMs

5. Klassifizierung mit Locality-constrained Linear Coding, Spatial Pyramid Matching und linearen SVMs

6. Evaluierung

???

bla

1. Einleitung

2. Aufteilung auf Sequenzen

3. Segmentierung mit Principal Components Analysis

4. Lokalisierung und Klassifizierung mit HOGs und SVMs

5. Klassifizierung mit Locality-constrained Linear Coding, Spatial Pyramid Matching und linearen SVMs

6. Evaluierung

???

bla

1. Einleitung

2. Aufteilung auf Sequenzen

3. Segmentierung mit Principal Components Analysis

4. Lokalisierung und Klassifizierung mit HOGs und SVMs

5. Klassifizierung mit Locality-constrained Linear Coding, Spatial Pyramid Matching und linearen SVMs

6. Evaluierung

???

bla

1. Einleitung
2. Aufteilung auf Sequenzen
3. Segmentierung mit Principal Components Analysis
4. Lokalisierung und Klassifizierung mit HOGs und SVMs
5. Klassifizierung mit Locality-constrained Linear Coding, Spatial Pyramid Matching und linearen SVMs
6. Evaluierung

???

bla

1. Einleitung

2. Aufteilung auf Sequenzen

3. Segmentierung mit Principal Components Analysis

4. Lokalisierung und Klassifizierung mit HOGs und SVMs

5. Klassifizierung mit Locality-constrained Linear Coding, Spatial Pyramid Matching und linearen SVMs

6. Evaluierung

???

bla

1. Einleitung

2. Aufteilung auf Sequenzen

3. Segmentierung mit Principal Components Analysis

4. Lokalisierung und Klassifizierung mit HOGs und SVMs

5. Klassifizierung mit Locality-constrained Linear Coding, Spatial Pyramid Matching und linearen SVMs

6. Evaluierung

???

bla

Quellen I