# QCM

1. Pour une image donnée, lequel de ces problèmes à l’espace des étiquettes le plus petit ? **B**
2. Déconvolution
3. Segmentation binaire
4. Segmentation en 5 classes
5. Débruitage
6. Un champ de Markov est généralement spécifié par : **C**
7. Une énergie et un modèle de Potts
8. Une vraisemblance et un système de voisinage
9. Une énergie et un système de voisinage
10. Une vraisemblance et un estimateur
11. Dans un modèle bayésien, la vraisemblance représente la probabilité de formation : **D**
12. Des observations (Y)
13. Des étiquettes (X)
14. Des étiquettes sachant les observations (X|Y)
15. Des observations sachant les étiquettes (Y|X)
16. L’estimateur du Maximum A posteriori (MAP) est la configuration : **B**
    1. Minimisant la loi *a posteriori*
    2. Maximisant la loi *a posteriori*
    3. Minimisant la loi *a priori*
    4. Maximisant la loi *a priori*

A priori = P(X), a posteriori = P(Y)

+cf exos fait pendant les cours