**12/09**

图像拼接（Image Stitching）：将多个图像拼接成一个大图像，可以用于全景图像的生成。

三维重建（3D Reconstruction）：将多个图像或点云数据重建成三维模型，可以用于建模和仿真。

相机姿态估计（Camera Pose Estimation）：用于估计相机在三维空间中的位置和方向，可以用于机器人导航和定位。

光流（Optical Flow）：用于估计图像中像素的运动，可以用于运动分析和跟踪。

目标检测（Object Detection）：用于检测图像中的目标，可以用于自动驾驶、安防等领域。

分类器（Classifier）：用于对图像进行分类，可以用于识别物体、人脸等。

神经网络（Neural Network）：用于图像识别、分类、分割等任务，可以进行深度学习训练。

图像配准（Image Registration）：用于将多个图像进行配准，可以用于医学影像、卫星遥感等领域。

形态学处理（Morphological Processing）：用于对图像进行形态学变换，如腐蚀、膨胀等，可以用于图像分割和去噪。

光学字符识别（Optical Character Recognition，OCR）：用于将图像中的文字转换为可编辑的文本，可以用于自动化办公、数字化档案等

图像拼接（Image Stitching）

三维重建（3D Reconstruction）

相机姿态估计（Camera Pose Estimation）

光流（Optical Flow）

目标检测（Object Detection）

分类器（Classifier）

神经网络（Neural Network）

图像配准（Image Registration）

形态学处理（Morphological Processing）

光学字符识别（Optical Character Recognition，OCR）