无人机桥梁裂缝检测研究

1. 绪论
2. 研究背景与研究意义
3. 国内外研究现状
4. SLAM简介
5. 图像镶嵌及累积误差简介
6. 裂缝识别与评价简介
7. 本文研究内容及所完成的工作
8. RGBDSLAM
9. 图像镶嵌与累积误差处理
10. 裂缝评价
11. 本文架构
12. RGBDSLAM
13. 图像变换为点云
14. 图像特征提取与匹配
15. 点云拼接
16. 视觉里程计
17. 姿态图优化
18. 回环检测
19. 试验结果
20. 图像镶嵌累积误差处理
21. 特征点粗匹配
    1. 互匹配唯一性原则
    2. 动态阈值分析
    3. 反馈机制
    4. 动态阈值设定
    5. 最佳重叠比
22. 特征点精匹配

2.1反馈机制

2.2 动态阈值调节

3. 实验结果

1. 裂缝识别和评价
2. 裂缝识别
3. 裂缝检测
   1. 降维技术
   2. 基尼系数
   3. 聚合度
4. 总结与展望
5. 本文工作总结
6. 未来工作展望