卡尔曼滤波的思考题2要考

第一次课：不用看

第二讲：

中值滤波 加权平均滤波

二者对比关系，差异，效果

定值误差判断的均值标准差，判断方法

拟合法、插值法的原理、差别

hermite公式推导形式

hermite函数

误差传递公式

第二讲：

高斯模板的制作高斯滤波

阈值分割、大津法、最优法的原理等

第四讲：

成像模型

标定不考

外参内参映射到图像点的关系、标定、测量、定位、哪些问题是求哪些参数

的要对应起来 标定里/模型里哪些是已知的 哪些是未知的 测量的是什么怎么测的

Dlt，tsai，张正友的方法不考

极限约束方程基本了解、物理含义双目测量 立体视觉肯定考

单目不考

光流不考

运动视觉不考

点云：

双边滤波器：不考

pca原理清楚，做什么事情，如何降维，求点云的某个

部分如何求法向矢量，为什么能用它来求

mainshift看一看，不考

rcp原理点云配置、原理、工作过程，简答

膨胀腐蚀图像方面、二值图像，作业

卡尔曼滤波的三个条件、五个方程、处理有色噪声

贝叶斯不考

ds理论、如何合成，飞机那个 如何融合，合成规则

模糊推理

神经网络不考

神经网络不考