

## 一类自适应的数据提升方法

# 焦盐噪声

评估算法  
提升算法

# 曝光异常

评估算法  
提升算法

# 运动模糊

评估算法  
提升算法

# 点云数据

点云稀疏  
噪声

# 融合评估与联合校准

可能用到的数学方法

卡尔曼滤波

匈牙利算法

# 理论推导

$$y_1 = f(Image, Points) \quad (1)$$

$$y_2 = f(g(Image, Points)) \quad (2)$$

$$\|y - f(g(I, P))\| \leq \|y - f(I, P)\| \quad (3)$$

# 测试

计算时间

鲁棒性 (准确性)