<b>労っ</b> 辛	4	式换过程 加兴过程 民格索格 民格亨克 初兴 <i>互协</i>
第2章	1	成像过程:视觉过程、成像变换、成像亮度、视觉系统
图象数字化	2	采样和量化:原理及产生的效果
	3	像素间关系,连通悖论,距离测度
	4	图像网格采集效率
	5	数字弦、紧致弦的判定方法
	6	2D 距离变换
第3章 图像变换	1	可分离和正交图像变换定义
	2	2D DFT 变换及其基本性质
	3	哈达玛变换递推式
	4	KL 变换原理
第4章 形态学	1	二值形态学
		■ 腐蚀、膨胀、开启、闭合、击中击不中:定义,对偶性,
		几何解释
		■ 组合运算
		■ 实用算法原理
第5章 图像增强	1	图像增强和图像恢复的区别
	2	空域灰度变换(基本灰度变换、直方图处理)
	3	空域滤波
		■ 基本定义
		■ 空域平滑:局部平均、中值滤波、保边滤波、双边滤波
		■ 空域锐化:一阶算子、二阶算子
	4	频域增强
		■ 2D DFT 及其反变换,频率滤波基本步骤
		■ 高通滤波,低通滤波,振铃效应
		■ 同态滤波
第6章 图像恢复	1	降质模型
	2	图像去噪(空域滤波、频率滤波)
	3	图像去模糊(逆滤波的原理及问题)
	4	几何校正(插值方法)
第7章 边缘检测	1	边缘模型,边缘参数描述
	2	边缘检测算子
		■ 正交梯度算子,方向梯度算子
		■ 二阶倒数算子:拉普拉斯算子,Marr 算子
		■ Canny 算子
		■ SUSAN 算子
第8章 图像分割	1	图像分割定义
	2	传统分割方法
		■ 阈值分割,区域生长法,分裂合并法,分水岭分割算法,
		聚类分割算法
	3	<b>水平集分割</b> 的基本思想和优势
		■ 从曲线演化到水平集演化推导
		■ 利用变分法和梯度下降法推导演化方程
		■ 如何基于演化实现图像分割
	4	Graph Cut 分割的基本思想
	1	•

第9章	1	全局特征:灰度直方图、Color Name, LBP、GIST
图像表达与描述	2	简单局部特征: LOB,HOG,形状上下文(shape context)
国际代之 7周之	3	基于关键点检测的局部特征
		■ 基本框架
		■ 关键点检测: Harris 角点检测子推导过程, 块检测(DoG,
		MSER)
		■ 局部区域描述方法: SIFT 特征描述子生成方法:
		■ 视觉特征不变性内涵,SIFT 如何实现(亮度、平移、旋
		转、缩放变换)不变性;
		■ 图像发生灰度变换(如反色)后,其 SIFT 特征如何变化
		■ BOW 和 VLAD
		■ 乘积量化(PQ)原理
第 10 章 图象识别	1	形状识别
)	_	■ Hough 变换原理,如何基于 Hough 变换检测直线、圆、
		椭圆等,理解广义 Hough 变换
		■ 距离变换,如何基于 Chamfer Distance 进行目标检测
	2	人脸检测与识别方法基本思想,一般目标检测基本思想
	3	图像分类: SPM,KNN,SVM
	4	图像检索:倒排索引,几何校验(RANSAC,空间编码)
	5	二值哈希基本思想
第 11 章	1	概率无向图模型
概率图模型		■ 定义、马尔可夫性、因子分解
	2	条件随机场
		■ 线性链条件随机场的定义、参数化形式、简化形式、矩
		阵形式
		■ 概率计算
		■ 预测算法
第 12 章	1	相机运动建模
运动分析	2	光流定义,光流方程推导以及二义性问题
	3	运动表达方法:全局、基于像素、基于块、基于区域
	4	运动参数估计准则
	5	运动参数估计方法
	6	穷举块匹配算法(MBMA),层级块匹配算法(HBMA)
第 13 章	1	单目标跟踪: 问题定义
目标跟踪		■ 贝叶斯跟踪框架
		■ 粒子滤波跟踪基本原理
		■ 均值漂移跟踪基本原理
	2	多目标跟踪 vs. 单目标跟踪: 问题定义
holes	3	主动目标跟踪:问题定义
第 14 章	1	基本概念
基于深度学习的图	_	■ 前馈神经网络,卷积神经网络,循环神经网络
象分析	2	图像分类的经典模型
	]	■ AlexNet, VGGNet, GoogLeNet, ResNet, DenseNet ■ 不同目的会數和特和上質有力度(FLOR) 源上之質为數
	<u> </u>	■ 不同层的参数规模和计算复杂度(FLOPs,浮点运算次数)