## 北京航空航天大学计算机学院

# 博士研究生学位论文 开题报告

论文题目: 请在此处写各位同学的论文题目

专业:专业名称研究方向:研究方向学 号:XXXX姓 名:研究生姓名

指导教师: 导师姓名

#### 北京航空航天大学计算机学院

2025年1月10日

# 目 录

摘	要		1
Ab	stract		1
1	论文研	开究背景与意义	1
	1.1	论文选题背景	1
	1.2	研究现状概述	1
	1.3	研究目标与创新性	1
2	研究内	内容与技术路线	2
	2.1	研究内容一: xxxxxxxxx ···························	2
	2.2	研究内容二: xxxxxxxxx ···························	2
	2.3	研究内容三: xxxxxxxxx ···························	2
	2.4	XXXXX 方法技术路线	2
	2.5	XXXXX 方法技术路线	2
	2.6	XXXXX 方法技术路线	2
主!	要参考	文献	3
附	录 A	川童肌炎评定量表 (CMAS-14) ······	4

# 图目

图 1	研究内容关系示意图	2
图 2	本论文拟构建的物理仿真模型示意图	3

	 _
=	_
	7
<i>1</i> ∨	 -

表 1 儿童肌炎评定量表 (CMAS-14) ..... 4

#### 摘 要

此处是摘要

关键词: 姿态估计、动作分割、行为识别、动作质量评估

#### **Abstract**

Please put your abstract here.

**Key words:** Pose estimation, Action localization, Action recognition, Action quality assessment

#### 1 论文研究背景与意义

#### 1.1 论文选题背景

参考文献引用如下[1-5]

(可以从如下几个方面进行论述: 1、学术界理论研究背景, 2、项目研究背景, 3、实际应用背景)

#### 1.2 研究现状概述

针对本论文遇到的问题,XXX 等人的方法存在 XXXX 问题。(用 2 页左右的篇幅,对文献综述所罗列的研究现状进行总结和分析,并列举与论文密切相关的几项工作)

## 1.3 研究目标与创新性

(描述论文的目标以及成果,目标是解决什么问题/探索新的方向,成果可以是以下几种形式:1发表论文、2申请专利、3获得软件著作权、4开发装置、5开发软件模块或者系统、6构建一个数据集)

针对 XXX 领域的不足,研究 XXXX 方法/开发 XXX 系统,解决 XXX 问题或者:探索 XXX 领域某方面的新思路。研究成果计划发表于 XXX 会议、申请

XXX 项发明专利、获得 XXX 项软件著作权、开发的软件系统将用于 XXX、构建的数据集将在学术界公开。

(描述论文工作的创新性,与现有研究和工程方案的区别,侧重于理论方法研究的论文可以写方法思路的创新性,侧重于工程实践的论文,可以写系统方案、解决问题的新思路)

论文将引入 XXX 思路、改进 XXX 方法、探索 XXX 理论,从而提高 XXX 准确率,实现 XXX 效果、解决 XXX 问题。

#### 2 研究内容与技术路线

(用一段文字 + 图说明论文研究内容的设置情况,以及研究内容间的逻辑关系。逻辑关系可以是并列、先后,总分等)

针对上述问题,本论文的工作分为如下几个方面,如图 1所示。首先研究 XXX,在此基础上研究 XXX,基于上述研究成果实现 XXX。

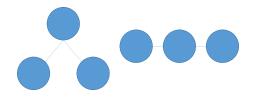


图 1 研究内容关系示意图

#### (下面分别介绍每个研究内容)

- 2.1 研究内容一: xxxxxxxxxx
- 2.2 研究内容二: xxxxxxxxxx

(下面通过图文的形式说明论文技术方案)

## 2.4 XXXXX 方法技术路线

本文使用 XXX 方法技术路线,如图 2所示。

- 2.5 XXXXX 方法技术路线
- 2.6 XXXXXX 方法技术路线

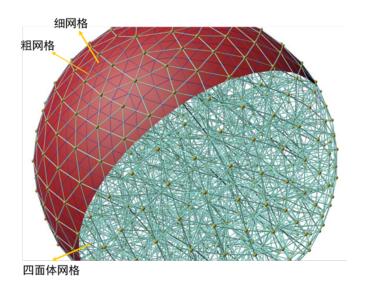


图 2 本论文拟构建的物理仿真模型示意图

#### 主要参考文献

- [1] Yan S, Xiong Y, Lin D. Spatial temporal graph convolutional networks for skeleton-based action recognition[C]//Thirty-second AAAI conference on artificial intelligence. 2018.
- [2] Wu Z, Pan S, Chen F, et al. A comprehensive survey on graph neural networks[J]. IEEE transactions on neural networks and learning systems, 2020, 32(1):4-24.
- [3] 江载芳, 申昆玲, 沈颖. 诸福棠实用儿科学 (上册)[M]. 8 版. 人民卫生出版社, 2015.
- [4] 胡坚, 李崇巍, 胡秀芬, 等. 幼年皮肌炎诊治建议[J]. 中华儿科杂志, 2012, 50(8): 617-621.
- [5] Lovell D J, Lindsley C B, Rennebohm R M, et al. Development of validated disease activity and damage indices for the juvenile idiopathic inflammatory myopathies: Ii. the childhood myositis assessment scale (cmas): a quantitative tool for the evaluation of muscle function[J]. Arthritis & Rheumatism: Official Journal of the American College of Rheumatology, 1999, 42(10):2213-2219.

## 附录 A 儿童肌炎评定量表(CMAS-14)

#### 附表 1 儿童肌炎评定量表 (CMAS-14)

1. 抬头(这里指的是平卧位时抬头)	8. 举手维持 (将手腕举过头顶,并维持)
0= 不能	0= 不能
1= 维持 1~9 秒	1=1~9 秒
2=10~29 秒	2=10~29 秒
3=30~59 秒	3=30~59 秒
4=60~119 秒	4=≥60 秒
5=≥2 分钟	
	9. 坐下 (从站立位转成坐在地上)
2. 腦/触物 (測试者的手放在患儿两只脚的高度)	0= 不能即便允许使用椅子作为帮扶也害怕
0= 不能将腿抬离桌面	1= 非常困难: 需要扶椅子才能坐下,如果不扶椅子不愿意尝试
1= 可以将腿抬离桌面不能触及测试者的手	2= 有点困难:坐下时不需要扶椅子,但仍会有点困难,会缓慢小心地坐下,不能完全平
	衡自己的身体
2= 可以将腿抬高至触及测试者的手	3= 没有困难:没有多余的动作
3. 伸腿/推持(抬至患儿一只脚的高度)	10. 四肢动作
0=不能	0= 俯卧时不能用手和膝关节把身体撑起
1=1~9 秒	1= 可以撑起,但不能保持跪姿,更不能抬头直视前方
2=10~29 秒	2= 可以保持跪姿,并且能够背部挺直抬头直视前方,但不能向前爬
3=30~59 秒	3= 可以保持跪姿,并且能抬头向前爬
4=60~119秒	4= 可以保持跪姿,并且抬起伸展一条腿时能保持平衡
5=≥2 分钟	3,000
	11. 起身 (从雕到站)
4. 翻身(仰卧至俯卧)	0=不能即便允许使用椅子作为帮扶也不行
0=翻身困难,只能轻微或者根本不能将屈曲的右臂压拉到躯干下	1=非常困难需要扶椅子才能站起来
1=翻身尚容易,可以将右臂拉到躯干下方,但不能完全将压在躯干下的右臂拉出,因此	2= 中等困难可以不用扶着椅子站起来,但需要按着膝盖、大腿或者地板才能站起
不能摆出俯卧姿势	
2=翻身很容易,可以完全摆出俯卧姿势,但将右臂从躯干下拉出时有些困难	3= 轻度困难不需要协助就可以站起来,但仍有点困难
3= 轻松翻身,胳膊运动灵活	4=没有困难
The second secon	
5. 仰卧起坐(每项完成得1分,共6分)	12. 从椅上坐起
双手掌紧贴大腿,平衡辅助	0= 完全不能: 即便用手按着椅边也不能坐起
双手臂交叉胸前,平衡辅助	1= 非常困难: 需要用手按着椅边才能坐起
双手握紧置于枕后,平衡辅助	2= 中等困难可以不用手按着椅边坐起,但需要用手按着膝或腿才能坐起
双手掌紧贴大腿,无平衡辅助	3= 轻度困难:不需协助就可以坐起,但仍会有点困难
双手臂交叉胸前,无平衡辅助	4= 没有困难
双手握紧置于枕后,无平衡辅助	
	13. 踏上凳子
6. 坐起(仰卧到端坐)	0= 不能
0= 不能独立坐起	1= 非常困难需要用手扶着测试桌/测试者的手才能踏上
1= 相当困雄,非常缓慢费力,几乎不能坐起	2= 有点困难可以不用手扶测试桌/测试者的手就能踏上,但需要手按着膝或腿才能踏上
2=有点困难,能够坐起,但是有点缓慢费力	3= 不需要协助就能完成
3= 没有困难	
	14. 拾物
7. 举起,伸直手臂	0= 不能弯腰捡起地上的铅笔
0= 不能将手腕举至肩锁关节平面	1= 能但非常困难很大程度上依赖于膝盖和大腿的支撑
1= 可以举至肩锁关节平面,但低于头顶	2= 能但有些困雄至少得扶着膝或腿才能检起,并且动作有些慢
2= 可以举过头顶,但不能将肘关节完全伸直	3= 不需要协助就能完成
3=可以举过头顶,并能将肘关节完全伸直	
- コが下たA-例: 月比何的APルエ世旦	II.