week01

CV in self-driving cars, face recognition, GAN

SNN（脉冲神经网络）

CNN

1. Data：Augmentation, Selection Strategy
2. Network: Initialization strategy, learning strategy, optimization strategy, framework-modeules, Layers.
3. Loss: Loss type, loss selection, update strategy, evalution

CV

1. low level: 从图像能直接得到的信息，basic operations, Convolution
2. mid level：链接high level和Low level的桥梁，feature extraction, Feature points, Corner point, SIFT
3. high level：bounding box，从2维怎么构建3维信息，real CV tasks by using CNN, classification

Fantastic Transformation, Style Transfer, Image Generation, 2D To Depth, 3D objects from 2D, Slam

pandapow

Research: AutoML, Acceleration,

Applications: **Image**/Video Classification, Object Detection, Keypoint Detection, **Recognition**, **Segmentation**, Voxcel, Tracking, 2D-3D/3D-2D, Image Captioning, **Image Transfer**, Mixed Inputs, GAN, Slam.

Engineering: Modified Models, **Light Models,** Accelerating Algorithm

Python主要针对有research意愿的人。**C++**主要针对有工程意愿的人。

Caffe、**PyTorch**上手快

**Coding Preparation**: 200/300+题，medium难度40min做对4/5道，Lintcode/Leetcode

LintCode：<https://www.lintcode.com/problem/> 账号：wjq332608421 密码：wjq613613

Tiny Project, Kaggle：Cancer Detection, Cactus Identification, Protein Atlas Image Classification.

Reflection Removal, Super Resolution, Face Frontalization, Add/Remove Sth

Video -> Sound, Video + Sound -> Classification, 2-Stream Videos -> Classification

CVPR, ECCV, ICCV – 偏应用

NIPS – 偏理论

PAMI – 顶刊，较滞后

SIGGRAPH, arXiv, Kaggle

冈萨雷斯-《数字图像处理-第三版》

合恩-《矩阵分析》

Bishop-《Pattern Recognition and Machine Learning》

week02

Convolution:

1-dim convolution: kernel (需180度翻转)，相关性操作correlation (不需180度翻转)：1）kernel很多时候是对称的，翻不翻转都是一样的；2）操作行为类似；3）kernel的值是学习学出来的，对转不转是没有意义的。

2-dim convolution: 补0（padding）数为kernel/2取整的值时，卷积后的数据大小不变。

Image convolution: 图像分不同的channel，每个channel都是一个2维的，每个channel需分别和各自的kernel做卷积。

First-order derivation（一阶导）：相邻像素的差。x为坐标，f(x)是灰度值。相邻 – 人为规定，4邻或者8邻。

Second-order derivation（二阶导）

上式的严格定义如下：

– 拉普拉斯算子

一阶导、二阶导在图像中找信息，能找到角点、边缘。

边缘（Sobel）：二阶导更敏感，二阶导能产生双边缘的效果。-> Sharpen（锐化，Laplacian）：让图像看起来更加清晰（=原图+边缘）。

卷积能快速算一阶导、二阶导，所以用卷积的方法。

钝化：让图像更加模糊。 -> Gaussian Kernel（加权平均，平滑处理）

一阶导：

二阶导：

二阶导拆分成两次一阶导，计算速度更快。

Bilateral Filtering：非边缘部分变平，同时保留边缘。

Feature Points/descriptor：represents pf objects/pixels.

什么算好的特征点？

1）非常具有信息量；

定义一个window：w

指窗口的整体平移量。V的值就是平移后和平移后的灰度值相减。

如果(x,y)对应的是角点，那么新的窗口对于(x,y)就有更大的响应。

泰勒展开：

为高阶无穷小项。

若上式大于某一个阈值thre，则判断其为角点。k的值一般为0.04。为矩阵的特征值。其中：

2）旋转不变性、对光亮不敏感

3）尺度不变性（距离远近看一个物体，物体类别不会变）

SIFT：Scale-Invariant Feature Transform.

1. Generate Scale-Space: DoG（Difference of Gaussian）：用一系列的高斯核对图像进行平滑，模拟出不同尺度下图像的样本，然后将模拟出的高斯图像做差，得到所谓的轮廓线；在不同尺度的空间下找到极值点，找到极值点后再对极值点进行精确的定位，消除所谓的边缘棱角，然后生成descriptor。-> 在尺度层面上找边缘。
2. Scale-Space Extreme Detection：尺度空间内的极值点（该点跟周围的点相比，最大或最小）。20m看到的图中的点，除了与自身所在图相邻的点进行比较外，还要与10m、40m看到的图像对应的点进行比较。
3. Accurate Keypoint Localization



指尺度。

1. Eliminating Edge Responses：海森矩阵。

DoG：too sensitive to edge, unstable.

1. Orientation Assignment：解决旋转不变性。
2. Keypoint Descriptor：对角度、尺度、边缘没有影响，而且非常精准。

FAST（faster version of sift）、SURF、BRIEF、HoG（detection）、OrB（SLAM）

RANSAC

homegraphy matrix

Feature Pyramid Networks：尺度上的变化有金字塔的效果。

SIFT的流程：如何做到尺度不变、旋转不变的。

泰勒展开

插值问题

Bag of Words（BoW）

Image Stitching

1. Find feature points in each image
2. Use RANSAC to find keypoint matches
3. Use homography matrix to get transferring info
4. Merge two images.

week03