

人工智能及识别技术

视觉检测系统的反馈机制研究

罗三定, 孙喜梅

(中南大学信息科学与工程学院, 长沙 410083)

收稿日期 修回日期 网络版发布日期 接受日期

摘要 针对现有计算机视觉理论框架在指导视觉问题中很难克服精度差、受噪声影响大、计算复杂性高的问题, 提出仿人的闭环视觉系统模型, 引入反馈机制和高层知识的指导, 并将其应用到车牌定位系统中。研究表明, 以该模型实现的仿人视觉车牌定位系统容错性好、准确率高, 可以有效地解决光照不均、牌照褪色, 以及复杂背景干扰等情况下的车牌定位问题。

关键词 [计算机视觉](#); [人类视觉](#); [反馈机制](#); [车牌定位](#)

分类号 [N945.12](#)

DOI:

通讯作者:

作者个人主页: [罗三定](#); [孙喜梅](#)

扩展功能

本文信息

- ▶ [Supporting info](#)
- ▶ [PDF](#) (401KB)
- ▶ [\[HTML全文\]](#) (0KB)
- ▶ [参考文献\[PDF\]](#)
- ▶ [参考文献](#)

服务与反馈

- ▶ [把本文推荐给朋友](#)
- ▶ [加入我的书架](#)
- ▶ [加入引用管理器](#)
- ▶ [引用本文](#)
- ▶ [Email Alert](#)
- ▶ [文章反馈](#)
- ▶ [浏览反馈信息](#)

相关信息

- ▶ [本刊中 包含“计算机视觉; 人类视觉; 反馈机制; 车牌定位”的 相关文章](#)
- ▶ [本文作者相关文章](#)