

久留米工業高等専門学校		開講年度	平成28年度 (2016年度)		授業科目	画像工学	
科目基礎情報							
科目番号	0014		科目区分	専門 / 選択			
授業形態	講義		単位の種別と単位数	履修単位: 2			
開設学科	機械・電気システム工学専攻 (機械工学コース)		対象学年	専1			
開設期	後期		週時間数	4			
教科書/教材	教科書: 佐藤 淳, コンピュータビジョン-視覚の幾何学- (コロナ社) 参考書: 金谷健一, 画像理解-3次元認識の数理- (森北出版), 参考書: 徐 剛, 辻 三郎, 3次元ビジョン (共立出版), 参考書: 出口光一郎, ロボットビジョンの基礎 (コロナ社)						
担当教員	黒木 祥光						
到達目標							
1. 様々な射影法とカメラモデルについて説明できる. 2. 様々なカメラにおける変換群について説明できる. 3. エピポーラ幾何について説明できる.							
ルーブリック							
	理想的な到達レベルの目安		標準的な到達レベルの目安		未到達レベルの目安		
評価項目1	様々な射影法とカメラモデルについて説明できる.		様々な射影法とカメラモデルについて示すことができる.		様々な射影法とカメラモデルについて示すこともできない.		
評価項目2	様々なカメラにおける変換群について説明できる.		様々なカメラにおける変換群について示すことができる.		様々なカメラにおける変換群について示すこともできない.		
評価項目3	エピポーラ幾何について説明できる.		エピポーラ幾何について示すことができる.		エピポーラ幾何について示すこともできない.		
学科の到達目標項目との関係							
JABEE B-3							
教育方法等							
概要	画像情報は単なるメディアの一つではなく, 工学において, 非常に重要な外部情報とみなすことができる. 本科目では2次元のデータであるデジタル画像と, 3次元の実世界との対応関係, いわゆるコンピュータビジョンの基礎知識の習得を目的とする.						
授業の進め方・方法	コンピュータビジョンでは線形代数の知識が必須である. 講義では出来る限り詳細かつ丁寧な説明を心掛けるので, ノートをしっかりとして欲しい. 受講生には必要に応じて本科で学んだ線形代数, 応用数学の復習を希望する. 本科目は学修単位であるため, 授業外学修として課題の提出を義務付ける.						
注意点							
授業計画							
		週	授業内容	週ごとの到達目標			
後期	3rdQ	1週	投影とカメラモデル	投影とカメラモデルについて説明できる.			
		2週	斉次座標と射影幾何(1)	斉次座標と射影幾何の基本的内容を説明できる.			
		3週	斉次座標と射影幾何(2)	斉次座標と射影幾何における消失点や非ユークリッド幾何学について説明できる.			
		4週	透視カメラと射影カメラ	透視カメラと射影カメラについて説明できる.			
		5週	弱透視カメラとアフィンカメラ	弱透視カメラとアフィンカメラについて説明できる.			
		6週	射影カメラにおける不変量	射影カメラにおける不変量について説明できる.			
		7週	アフィンカメラにおける不変量	アフィンカメラにおける不変量について説明できる.			
		8週	変換群	変換群について説明できる.			
	4thQ	9週	エピポーラ幾何とは	エピポーラ幾何の概念を説明できる.			
		10週	一般化逆行列とラグランジュの未定乗数法	一般化逆行列とラグランジュの未定乗数法について説明できる.			
		11週	射影カメラのエピポーラ幾何	射影カメラのエピポーラ幾何について説明できる.			
		12週	アフィンカメラのエピポーラ幾何	アフィンカメラのエピポーラ幾何について説明できる.			
		13週	並進カメラのエピポーラ幾何	並進カメラのエピポーラ幾何について説明できる.			
		14週	校正済みカメラによる形状復元	校正済みカメラによる形状復元について説明できる.			
		15週	カメラの校正	カメラの校正について説明できる.			
		16週					
モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標							
分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標	到達レベル	授業週		
評価割合							
	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	100	0	0	0	0	0	100
基礎的能力	50	0	0	0	0	0	50
専門的能力	40	0	0	0	0	0	40
分野横断的能力	10	0	0	0	0	0	10