ISSN 0131—7083

Всесоюзный Центр Переводов

Тетради новых терминов

АНГЛО-РУССКИЕ ТЕРМИНЫ ПО СИСТЕМАМ ТЕХНИЧЕСКОГО ЗРЕНИЯ РОБОТОВ

ВЦП

162

МОСКВА 1990

Государственный комитет СССР
по науке и технике

Академия наук
СССР

ВСЕСОЮЗНЫЙ ЦЕНТР ПЕРЕВОДОВ
НАУЧНО-ТЕХНИЧЕСКОЙ ЛИТЕРАТУРЫ И ДОКУМЕНТАЦИИ

МОСКОВСКАЯ ОРГАНИЗАЦИЯ ВАНТП

В помощь переводчику

ТЕТРАДИ НОВЫХ ТЕРМИНОВ

№ 162

АНГЛО-РУССКИЕ ТЕРМИНЫ ПО СИСТЕМАМ ТЕХНИЧЕСКОГО ЗРЕНИЯ РОБОТОВ

Составитель

к.т.н. А.А.Петров

Под редакцией

д.ф.-м.н. А.К.Платонова

Москва 1989

УДК 802.0-32.3=82:007.52(038)

Ответственный редактор
УБИН И.И.

© Всесоюзный центр переводов,

ОТ СОСТАВИТЕЛЯ

Современный этап развития робототехники характеризуется качественными изменениями, связанными с переходом в целом ряде приложений от жесткопрограммируемых автоматических манипуляторов к адаптивным очувствленным роботам /причем не только промышленного назначения/, среди которых важнейшее место занимают роботы с системами технического зрения. Это приводит к определенному смещению тематики научных публикаций и модернизации научно-технической документации - меняется частотность, а нередко - и смысловое наполнение существующих терминов, появляется новая терминология.

Предлагаемый выпуск тетради охватывает появившиеся в последние годы термины и встречающиеся в литературе нетрадиционные толкования известных терминов в области зрительного очувствления роботов. В тетрадь включены и термины из смежных разделов робототехники, связанных с управлением по сенсорной видеоинформации и с применениями роботов с техническим зрением, а также из таких областей, как обработка изображений, распознавание образов, анализ сцен с применением методов искусственного интеллекта, аппаратное и программное обеспечение видеосенсоров и средств обработки видеоинформации, но с учетом специфики именно робототехнических задач.

При подготовке выпуска составитель основывался на опыте перевода и редактирования ряда монографий, сборников, статей и другой научно-технической литературы по робототехнике, а также на материалах обсуждений в Комиссии по терминологии в области робототехники Комитета научно-технической терминологии АН СССР.

Разумеется, ограниченный объем тетради не позволил детально отразить всю новую терминологию в столь обширной, мультидисциплинарной области, как системы технического зрения роботов. В то же время представлялось целесообразным включить в выпуск некоторые основополагающие термины, часто используемые в современных публикациях, формулировки которых, приводимые в разрозненных словарных и справочных пособиях, противоречивы и нуждаются в уточнении и унификации.

Составитель будет признателен за замечания и предложения по содержанию выпуска, которые можно направлять в адрес ВЦП: 117218, г.Москва, В-218, ул.Кржижановского, д.14, корп.1.

A

1. accentuator
1. подчеркиватель /блок или программа подчеркивания особенностей изображения/; 2. схема частотной коррекции

2. accomodating edge follower
оператор прослеживания контуров с аккомодацией

3. accomodation
1. аккомодация, настройка /напр., глаза или СТЗ/; 2. адаптация, приспособление /напр., робота/

4. active accomodation
активная аккомодация; активное приспособление

5. active illumination
активное освещение; управляемое освещение

6. actively illuminated marker
маркер с активной подсветкой

7. active perception
активное восприятие /сенсорной информации/

8. active vision
1. активное наблюдение /с изменением линии зрения/; 2. активная СТЗ /с целенаправленным перемещением видеосенсора/

9. adaptive lens opening
адаптивное диафрагмирование /объектива СТЗ/

10. adaptive thresholding
адаптивный выбор порога; сравнение с адаптивно устанавливаемым порогом /напр., при бинаризации изображений/

11. adjacency
смежность; близость, соседство /напр., элементов изображения/

12. adjacency matrix
матрица смежности

13. admeasurement
1. обмер, обмеривание; 2. габаритный размер

14. agile camera
подвижная камера

15. AI-based
основанный на методах искусственного интеллекта; с элементами искусственного интеллекта

16. alignment
1. выравнивание, расположение на одной линии; 2. центровка /осей/; 3. спрямление; 4. ориентирование; 5. горизонтальная проекция

17. ambiguity
неоднозначность; двусмысленность

18. analysis-by--synthesis method
метод анализа /напр., сцен/ через синтез

19. angle gage
угломер

20. angular observations
1. угломерные наблюдения; 2. измерения углов

21. aperture
апертура; отверстие; зрачок /напр., объектива видеосенсора/

22. aperture correction
апертурная коррекция

23. apparent outline
1. наблюдаемый /видимый/ контур; 2. кажущийся контур

24. area-based stereo analysis
анализ /сцен/ на основе согласования областей на паре стереоизображений

25. area counting
расчет /вычисление/ площади /объекта на изображении/

26. area reduction ratio
коэффициент сокращения площади /признак для восстановления формы объекта по изображению/

27. artificial lighting
искусственное освещение

28. aspect
1. ракурс; 2. /внешний/ вид; 3. положение; 4. аспект; сторона

29. aspect angle
угол обзора; угол зрения

30. astigmation
астигматизм

31. assymetry factor
коэффициент асимметрии /признак распознаваемого объекта/

32. attentive phase
аттентивная фаза, фаза внимания /при зрительном восприятии/

33. atomic region
атомарная область; элементарная область /содержательная для анализа изображения/

34. automatic visual inspection
автоматический визуальный /зрительный/ контроль

35. average gray--level matching
согласование или сопоставление /изображения с эталоном/ по усредненному полутоновому изображению

36. averaging operator
оператор усреднения, усредняющий оператор

37. axially symmetric object
объект с осевой симметрией, аксиально симметричный объект

38. axonometric view
аксонометрическая проекция; аксонометрическое изображение

39. azimuth coverage
азимутальный сектор; обзор по азимуту

B

1. back elevation
вид сзади; задняя проекция

2. background
1. фон; задний план; 2. фон, фоновая работа; 3. фоновый; низкоприоритетный; 4. теоретические основы

3. background illumination
1. освещенность фона; 2. задняя подсветка

4. background image
1. изображение фона /в отличие от изображения объекта/; 2. фоновое изображение

5. background region
область фона; фоновая область

6. backlighting
1. освещение сзади, встречное /контровое/ освещение; 2. задняя подсветка

7. back-lit image
изображение /объекта/ при освещении сзади

8. backscattered light
отраженный свет

9. backprojecting
1. восстановление /объектов сцены/ по проекциям; 2. задняя подсветка

10. back projection
1. освещение сзади, встречное /контровое/ освещение; 2. проекция на просвет, рирпроекция 3. вид сзади, задняя проекция
см.также rear projection

11. bandpass component
1. полосовая компонента /изображения/; 2. компонента /сигнала/ с ограниченным спектром

12. bar code identification
1. идентификация по штриховому коду; распознавание по штриховому коду; 2. обозначение штриховым кодом

13. bar code scanner
сканирующее устройство /для/ считывания штрихового кода

14. bar operator
оператор расчета второй производной яркости /изображения/ в данном направлении

15. barrier layer cell
фотоэлемент с запирающим слоем

16. beam break(ing)
перекрытие луча /сигнал для фотоэлектрического датчика/

17. beam make
появление луча /сигнал срабатывания фотоэлектрического датчика/

18. bijection
взаимно однозначное соответствие

19. binarization threshold
порог бинаризации /изображений/

20. binarized image
бинаризованное изображение

21. binary image
1. бинарное /двухградационное/ изображение; черно-белое изображение; 2. двоичное отображение

22. binary representation
1. бинарное представление /изображений/; 2. двоичное представление /данных/

23. binary vision
1. техническое зрение на основе бинарных изображений; 2. бинарная СТЗ

24. binocular stereo matching
согласование стереопары изображений /полученных с двух видеосенсоров/

25. binocular vision
1. бинокулярное зрение; 2. бинокулярная СТЗ, СТЗ с двумя видеосенсорами

26. bitmap
1. разрядная карта; 2. поэлементное изображение; 3. побитовое отображение

27. black-and-white camera
черно-белая /теле/камера

28. black level
уровень черного /на изображении/
см.также black tone

29. black run
серия черных элементов /развертки изображения/

30. black saturation
насыщение /видеосигнала/ в области "черного"

31. black tone
см. black level

32. black-to-white error
ошибка при переходе от черного к белому /в обработке изображений/

33. blanking
1. затемнение, гашение; 2. бланкирование /видеосигнала/

34. blind
диафрагма; бленда

35. blind spot

провал чувствительности; мертвая зона; "слепое пятно" /сенсора/

36. blink
отблеск, блик; мерцание; мигание

37. blob
1. пятно, сгусток, "клякса" /связная область на бинарном изображении/; 2. /цветное/ пятнышко

38. blob descriptor
описатель пятна; признак пятна /в анализе изображений/

39. blob merging
слияние пятен /на изображении/

40. block(s) world
мир многогранников /представление окружающей среды робота моделями сцен из многогранных объектов/

41. bloom(ing)
расплывание, расфокусирование /изображения/

42. blurred image
нечеткое /нерезкое, несфокусированное, расплывчатое/ изображение
см.также fuzzy image

43. body coordinate system
система координат, связанная с /движущимся/ объектом

44. border effect
краевой эффект; влияние границы

45. bottommost pixel
самый нижний элемент изображения /объекта/

46. bottom-up strategy
восходящая стратегия

47. border pixel
граничный элемент изображения, граничный пиксел

48. bounce
срыв /изображения на экране/; резкое изменение яркости /изображения/

49. boundary checking
проверка /наличия/ границы; граничная проверка

50. boundary detection
обнаружение границы; выделение границы /объекта на изображении/

51. boundary trac(k)ing
прослеживание границы /объекта на изображении/

52. brighten
подсвечивать; прояснять

53. brightness picture
яркостная картина, яркостное изображение

54. browser
блок просмотра

C

1. calibration

1. калибровка; градуировка; тарирование; 2. поверка

2. calibration correction
калибровочная поправка

3. camera coverage
поле зрения /теле/камеры

4. camera lens
объектив /теле/камеры

5. candidate model
модель-кандидат /в распознавании образов/

6. catopter
зеркало; отражатель

7. CCD (charge--coupled device) camera
ПЗС-камера, /теле/камера на ПЗС, /теле/камера на базе приборов с зарядовой связью

8. cell array
матрица /фото/элементов

9. cellular logic
клеточная логика; логика с регулярной структурой

10. centroid
1. центр тяжести, центроид; 2. центр формы /объекта на изображении/

11. chain code
цепной код

12. charge image
1. электрическое изображение /в виде поля зарядов/; 2. потенциальный рельеф

13. checkerboarding
разбиение изображения на клетки

14. CID (charge injection device) camera
ПЗИ-камера, /теле/камера на ПЗИ, /теле/камера на базе приборов с зарядовой инжекцией

15. circumferential correction
коррекция /поправка/ вдоль окружности; дуговая коррекция /поправка/ /при калибровке СТЗ в полярных координатах/

16. classification by attribute profile
классификация по виду кривой значений признаков

17. classification feature
классифицирующий /классификационный/ признак

18. closed contour
замкнутый контур /напр., изображения объекта/

19. clue
ключ, ключевой признак

20. clustering
1. группирование /напр., элементов изображения/; 2. разбиение совокупности на группы; 3. кластеризация /в распознавании образов/

21. coarse granularity

грубая зернистость /текстуры/

22. coded image
закодированное изображение; код изображения

23. coding mask
кодирующий трафарет; кодирующая маска

24. collision front algorithm
алгоритм фронтов столкновения, алгоритм сталкивающихся фронтов /алгоритм скелетизации изображений/

25. color code
1. цветовой код /объектов роботизированного производства/; 2. код /псевдо/цвета /при представлении изображений/

26. color detection
1. определение цвета;
2. выделение /требуемого/ цвета /на цветных изображениях/; 3. распознавание /объектов/ по цветовому коду

27. color discrimination
1. различение цветов; распознавание цвета;
2. различение /объектов/ по цвету

28. color sensing
1. восприятие цвета;
2. очувствление /робота/ с помощью датчиков цвета; 3. цветочувствительный

29. color vision
1. цветовое зрение;
2. цветная СТЗ

30. complete outline
полностью видимый контур /объекта на изображении сцены/

31. componentwise image
1. покомпонентно запоминаемое изображение;
2. покомпонентный образ /анализируемой сцены/

32. composite image
составное изображение; сложное изображение

33. composition method
метод композиции, метод составления /сложных объектов из простых геометрических тел/

34. computer vision
1. машинное зрение;
2. система машинного зрения

35. concavity
вогнутость, вогнутый участок /контура или поверхности объекта/

36. concurve
составная кривая, конкривая /аппроксимированная - обычно отрезками прямых и дугами окружностей - граница объекта на изображении/

37. conic
1. коническое сечение;
2. кривая конического сечения

38. congruencing
совмещение /изображений/

39. connected outline
1. неизолированный контур; соприкасающийся контур; 2. связный контур /изображения объекта/

40. connectivity analysis
анализ связности /областей изображения/

41. connectivity graph
граф связности

42. connected component
связная компонента /напр., изображения/

43. conservation of distance
сохранение расстояния /между точками изображения объекта при его перемещении как твердого тела/

44. constrained vision
ограниченный обзор

45. constructive solid geometry
конструктивная блочная геометрия /графические построения на основе комбинирования геометрических тел/

46. contiguous pixel
смежный /прилегающий/ элемент изображения

47. contour analyzer
блок анализа контуров /объектов на изображении/

48. contour coding
кодирование контуров /объектов на изображении/

49. contour detection
обнаружение контура; выделение контуров /объектов на изображении/

50. contour extraction
выделение контуров /объектов на изображении/

51. contour feature
контурный признак /описывающий контур объекта на изображении/

52. contour following /contour tracking/
1. прослеживание контуров /объектов на изображении/; 2. движение вдоль заданного контура; отслеживание контура /рабочим органом робота/

53. contrast enhancement
улучшение /усиление, повышение/ контраста

54. contrast factor /contrast ratio/
коэффициент контрастности

55. contrasting technique

метод контрастирования; метод повышения контрастности /при обработке изображений/

56. convergence angle
угол схождения /камер стереоскопической СТЗ/ см.также vergence angle

57. convergent /crossed/ disparity
сходящаяся диспаратность /стереоизображений/

58. convex hull
выпуклая оболочка

59. corner counting
подсчет числа углов /объекта на изображении/

60. corner finder
блок или оператор обнаружения углов /на изображениях объектов/

61. corrected lens
коррегированный /исправленный/ объектив

62. correcting matrix
корректирующая матрица; таблица поправок

63. cross-fire vision sensor
перекрестный видеосенсор /с встречным расположением излучателей и приемников света/

64. cross talk
перекрестные помехи; взаимные помехи

65. cross validation
1. перекрестная проверка /подсистем/; 2. взаимное подтверждение /гипотез или данных/

66. current hypothesis
текущая /проверяемая/ гипотеза

67. current-illumination characteristic
световая характеристика /зависимость тока фотоэлемента от освещенности/

68. curved object
искривленный объект; объект с криволинейной поверхностью /в анализе сцен/

69. curve following
1. прослеживание кривых /на изображении/; 2. движение вдоль заданной кривой, отслеживание кривой /роботом/

D

1. data fusion
объединение /слияние/ информации /поступающей из различных источников или получаемой различными методами/

2. daylight illumination
естественное освещение; освещение дневным светом

3. deep binding

сильная связность /областей изображения/

4. defocusing
дефокусировка, расфокусировка

5. detection sensor
сенсор обнаружения /наличия объектов/

6. depth of focus
глубина резкости

7. depth perception
восприятие глубины /удаленности/ /точек пространственной сцены/

8. diffeomorphism
диффеоморфизм /дифференцируемое взаимно однозначное соответствие/

9. difference image
разностное изображение, разность /двух/ изображений

10. difference of Gaussians
разность гауссианов /оператор выделения краев объектов на изображении/

11. diffuse illumination /diffuse lighting/
рассеянное освещение

12. diffuse reflection factor
коэффициент рассеянного отражения

13. digital imagery
1. оцифрованные изображения; 2. цифровые видеоданные

14. digital-to-image conversion
преобразование цифрового кода в изображение

15. digitized image
оцифрованное изображение

16. digraph (directed graph)
направленный граф

17. directional code
код направления /участка контура на изображении/

18. directional feature
1. признак направления; 2. признак, определяемый по ориентации /объекта или фрагмента на изображении/

19. directional mask
маска направления; направленная маска /фильтр, выделяющий направление участка контура на изображении/

20. direction finder
1. пеленгатор; прибор для определения направления /на цель/; 2. блок или оператор поиска направления /участка контура на изображении/

21. direct matching
прямое /непосредственное/ согласование или сопоставление /изображения с эталоном/

22. disparity
1. несоответствие; несоразмерность; 2. диспаратность /смещение соответствующих точек на стереоизображениях/

23. dissector
диссектор /передающая телевизионная трубка/

24. distance finder
дальномер
см.также range finder

25. distance measurement
измерение расстояния; измерение дальности

26. distinctive feature
отличительный признак; дифференциальный признак

27. divergent (uncrossed) disparity
расходящаяся диспаратность

28. divide-and-conquer algorithm
алгоритм /последовательной/ декомпозиции; алгоритм разделения /задачи на подзадачи/

29. don't care region
область /изображения/, не представляющая интереса

30. dot array
массив точек; точечная структура /освещения/

31. dynamic image
1. /динамически/ изменяемая часть изображения; 2. динамическое /"оживленное"/ изображение, мультипликация /в машинной графике/

32. dynamic scene
динамическая /нестационарная/ сцена

33. dynamic threshold
динамический /зависящий от данной точки/ порог /бинаризации изображений/

E

1. early vision
предварительная обработка видеоинформации

2. edge-based algorithm
алгоритм, основанный на выделении краев /объектов на изображении/

3. edge-based stereo analysis
анализ стереоизображений на основе сопоставления краев /объектов на стереопарах изображений/

4. edge detection
1. обнаружение /нахождение/ краев; выделение краев /объекта на изображении/; 2. обнаружение фронта /импульса/
см.также edge finding

5. edge enhancement

подчеркивание краев; подчеркивание контуров /при обработке изображений/

6. edge extraction
выделение краев; выделение контуров /объекта на изображении/

7. edge finding
см. edge detection

8. edge-guided thresholding (EGT) algorithm
алгоритм сравнения /яркости изображения/ с порогом вдоль выделяемого контура

9. edge merging
1. слияние краев /выделенных на изображении/; 2. слияние ребер /графа/

10. edge pixel
краевой элемент изображения, краевой пиксел

11. edge sharpening
обострение краев /при обработке изображений/

12. edge token
метка края /объекта на изображении/

13. edging
1. выделение краев; выделение контуров; оконтуривание; 2. контуры /объектов на изображении/

14. elevation angle
угол возвышения /при локализации объекта/

15. elevation view
вертикальная проекция

16. elongation factor
коэффициент вытянутости /признак распознаваемого объекта/

17. emitron
эмитрон /передающая телекамера/

18. enlargement factor
коэффициент увеличения /напр., изображения/

19. entire image
1. целостное изображение; 2. полное /все/ изображение

20. epipolar lines
эпиполярные линии /в стереозрении/

21. equal-area projection
равновеликая проекция

22. Euler number
число Эйлера /разность между количеством связных областей и количеством отверстий на изображении объекта/

23. expansion factor
1. коэффициент расширения; коэффициент растяжения /напр., изображения/; 2. коэффициент разложения

24. extended Gaussian image
расширенное гауссово изображение /гистограмма локальных ориентаций участков поверхности/

25. extrinsic (parameters) calibration

калибровка внешних параметров /положения и ориентации видеосенсора СТЗ/

26. extrusion
выпячивание /выдающийся участок объекта на изображении/

27. eye
1. глаз; 2. видеосенсор /робота/

28. eye-in-hand system
система "глаз на руке" /зрительно очувствленный робот с установкой видеосенсора вблизи захватного устройства манипулятора/

29. eye - hand (hand - eye) system
система "глаз - рука" /зрительно очувствленный робот с установкой видеосенсора отдельно от манипулятора, обычно над рабочей зоной/

30. eye - hand (hand - eye) coordination
координация в системе "глаз - рука"; согласование /операций/ СТЗ и манипулятора

31. eyesight
поле зрения

F

1. false edge
ложный край /объекта на изображении/

2. far-away sensing
1. дальний обзор /в СТЗ/; 2. восприятие /сенсорной информации/ с дальней дистанции; 3. очувствление /робота/ дальнодействующими сенсорами

3. fast Hough transformation
быстрое преобразование Хафа

4. feature
1. признак; свойство; характеристика /распознаваемого объекта/; 2. /характерная/ особенность /изображения объекта/

5. feature analyzer
блок анализа признаков, анализатор признаков /в распознавании образов/

6. feature-based interpretation
интерпретация /сцены/ на основании /анализа/ признаков

7. feature-based matching
согласование /напр., стереоизображений/ на основании /выделения/ особенностей

8. feature detection
выявление признаков; обнаружение признаков; выделение признаков

9. feature ordering
упорядочение признаков

10. feature pyramid
признаковая пирамида

11. feature recognition
1. распознавание /объектов/ по признакам; 2. распознавание особенностей /на изображении объекта/

12. feature representation
1. представление в признаковом пространстве; 2. описание особенности /изображения объекта/

13. feature set
1. система признаков; множество признаков /распознаваемых объектов/; 2. набор особенностей /на изображении/

14. fiber(optic) cable
волоконно-оптический кабель; волоконный световод

15. fiduciary object
объект, /условно/ принятый за эталонный

16. filtered image
профильтрованное изображение, изображение на выходе блока фильтрации

17. filter holder
держатель светофильтров

18. finder
1. видоискатель, визир; 2. пеленгатор; прибор для обнаружения; 3. дальномер; 4. блок поиска /напр., особенности на изображении/

19. fine-to-coarse algorithm
точно-грубый алгоритм

20. fixed camera
фиксированная /неподвижная/ /теле/камера

21. flash
1. вспышка; отблеск; блеск; 2. лампа-вспышка

22. flash illumination
импульсное освещение

23. flare
1. блик; засветка; 2. раструб

24. fluorescent source
источник флюоресцентного освещения

25. flyback
обратный ход /луча развертки телекамеры/

26. flying spot
бегущее пятно; бегущий луч /развертки телекамеры/

27. focal distance (focal length)
фокусное расстояние

28. focal plane
фокальная плоскость

29. focus of contraction
фокус сжатия

30. focus of expansion
фокус расширения

31. foreground image

основное изображение /при наличии фонового/; изображение объекта, находящегося на переднем плане

32. foreshortening effect
эффект перспективного сокращения

33. form coefficient (form factor)
коэффициент формы /признак распознаваемого объекта/
см.также shape coefficient, shape factor

34. fractal model
фрактальная модель /описание поверхности дробной размерности/

35. fragmented image
сегментированное изображение; изображение, разбитое на фрагменты

36. frame-buffer memory
буферная память кадров

37. frame frequency
кадровая частота, частота кадровой развертки

38. frame grabber
устройство ввода кадра /изображения/

39. frame keystone
трапецеидальное искажение кадра /изображения/

40. frame memory
память кадра /изображения/

41. frame representation
1. представление кадра /изображения/; 2. каркасное представление /трехмерных объектов их остовами/; 3. фреймовое представление /знаний/

42. frame scanner
блок кадровой развертки

43. frame selection
1. выбор кадра; 2. выбор рамки /изображения/; 3. выбор фрейма /в системах искусственного интеллекта/

44. frame size
1. формат кадра; 2. размеры рамки /изображения/

45. framing
1. формирование кадра; кадрирование; 2. кадровая синхронизация; 3. задание /ограничивающей/ рамки /участка изображения/

46. Freeman code
код Фримэна, цепной код /представление контуров изображений/

47. freeze-frame
стоп-кадр

48. front elevation
вид спереди; фронтальная проекция

49. frontlighting
освещение спереди; передняя подсветка

50. front node
передний фокус /объектива/

51. full resolution

максимальная разрешающая способность, максимальное разрешение

52. function generator
функциональный преобразователь; генератор функций

53. fusing (fusion)
слияние, объединение

54. fuzzy image
см. blurred image

55. fuzzy set
нечеткое /размытое/ множество

G

1. Gaussian curvature
гауссова /полная/ кривизна /характеристика формы поверхности/

2. Gaussian pyramid
гауссова пирамида /набор изображений с разной разрешающей способностью, меняющейся как степени 2/

3. Gaussian sphere
гауссова сфера

4. generalized cone
обобщенный конус /представление геометрических объектов с помощью образующей прямой, проходящей через фиксированную точку, и пространственной направляющей линии/

5. generalized cylinder
обобщенный цилиндр /представление геометрических объектов с помощью образующей прямой и пространственной направляющей линии/

6. geometric(al) database
база геометрических данных

7. geometric(al) description
геометрическое описание; геометрическая модель

8. geometric(al) matching
1. геометрическое сопоставление /при анализе сцен/; 2. подбор геометрических параметров /напр., при калибровке робота с СТЗ/

9. geometric(al) modeler
блок геометрического моделирования /объектов сцены/

10. geometric(al) primitive
геометрический примитив; геометрический /элементарный/ фрагмент /изображения/

11. geometric volume
геометрическое тело

12. glare
отблеск, блик; блики

13. global feature
глобальный признак

/распознаваемого объекта/

14. global operation
глобальная операция /над всем обрабатываемым изображением/

15. global threshold
глобальный порог /бинаризации изображения/

16. gradient image
поле градиентов изображения

17. granularity
1. зернистость /на изображении/; 2. крупность /разбиения/; 3. глубина /степень/ детализации /описания/

18. graph form representation
1. представление /напр., сцены/ в виде графа; 2. представление /напр., геометрического объекта/ графиком функции /пространственных переменных/

19. gray-level (gray-scale) image
полутоновое /многоградационное/ изображение

20. gray-level imaging
полутоновое /многоградационное/ представление изображений; формирование изображений с использованием /яркостной/ шкалы серого

21. gray-level vision
1. /техническое/ зрение на основе полутоновых /многоградационных/ изображений; 2. многоградационная СТЗ

22. gray scale
шкала серого; полутоновая /многоградационная/ шкала /яркости изображения/

23. gray tone
полутон /яркости изображения/; уровень серого /тона/; градация яркости

24. gripper-mounted (hand-based) visual sensor
видеосенсор, устанавливаемый на захватном устройстве /робота/

25. gross focusing
грубая фокусировка

26. gross outline
общие очертания; грубый контур /объекта на изображении/

H

1. Hamming distance
расстояние Хемминга /в распознавании образов/

2. hairline
визир; визирная линия

3. hand-printed character
знак, написанный от руки "печатным шрифтом"

4. hand-written character
рукописный знак

5. hard image
контрастное изображение

6. hextree
гексальное дерево /вершины которого имеют шесть дочерних/

7. hidden line elimination
удаление невидимых линий /в анализе сцен или синтезе изображений/

8. high-level feature
признак высокого уровня /описательная характеристика распознаваемого объекта/

9. high-level vision
1. верхний уровень СТЗ; 2. СТЗ верхнего уровня /в иерархической мультисенсорной системе робота/

10. highlight
1. повышенная яркость /изображения/; 2. наиболее яркий участок изображения; 3. высвечивать; выделять

11. highlighting
1. яркое освещение; 2. высвечивание; выделение; 3. освещение /сцены/ сверху

12. histogram feature
гистограммный признак

13. hole counting
подсчет числа отверстий /на изображении объекта/

14. holistic model
целостная модель /описывающая связь между частями и целым/

15. horisontal frequency
частота строк

16. horisontal hold
синхронизация строк /развертки/

17. Hough transformation
преобразование Хафа /преобразование линии в декартовой системе координат в точку в полярной системе координат/

18. Hueckel operator
оператор Хюккеля /выделения краев объекта на изображении/

19. hypothesis-driven strategy
управляемая гипотезами стратегия /автоматического поиска/

20. hypothesis justification
1. подтверждение гипотезы; 2. проверка гипотезы
см. также hypothesis verification

21. hypothesis management
управление процессом формирования /выдвижения/ и проверки гипотез

22. hypothesis validity
справедливость гипотезы

23. hypothesis verification
см. hypothesis justification

24. hypothesizer
блок формирования /выдвижения/ гипотез

I

1. icon
1. образ; отображение; 2. условный графический символ

2. iconoscop
иконоскоп

3. identification
1. идентификация; отождествление; 2. распознавание; 3. обозначение

4. identification sign (identification character)
1. опознавательный знак; 2. признак для идентификации

5. illuminance
освещенность

6. illuminant
источник света; осветительное средство

7. illumination
1. освещение; 2. освещенность; 3. яркость

8. illumination cone
конус освещенности

9. illumination plane
плоскость освещения

10. illuminator
1. осветительный прибор; 2. конденсор

11. image
1. изображение /см. также picture/; 2. образ; 3. отображение

12. image accuracy
1. четкость /резкость/ изображения; 2. точность представления изображения; 3. правильность изображения

13. image acquisition
получение изображения

14. image amplifier
1. усилитель /канала/ изображения; усилитель видеосигнала; 2. блок увеличения изображения

15. image analyzer
анализатор изображения, блок анализа изображения

16. image aspect ratio
отношение ширины изображения или кадра к его высоте

17. image-based robot control
управление роботом, основанное на анализе изображений /сцены/

18. image buffering
запоминание изображений в буферной памяти, бу-

феризация изображений

19. image capturing
ввод изображения
см.также image grabbing

20. image classification
классификация изображений

21. image clearness
четкость изображения
см.также image sharpness

22. image connection
связность /областей/ изображения

23. image contortion
искривление изображения; искажение изображения

24. image conversion
преобразование изображения

25. image correction
коррекция изображения; исправление изображения

26. image creator
1. блок формирования изображения, формирователь изображения;
2. блок синтеза изображения, синтезатор изображения

27. image cue
ключевой признак /объекта на изображении/

28. image decomposition
декомпозиция изображения; разбиение изображения

29. image deformation
искажение формы изображения; деформация изображения

30. image depth analysis
анализ глубины /удаленности/ /объектов сцены/ по стереоизображениям

31. image description
описание изображения

32. image differencing
получение разности изображений

33. image digitizer
устройство оцифровки изображений

34. image distortion
искажение изображения

35. image element
1. фрагмент изображения; часть изображения;
2. элемент изображения, пиксел

36. image energy
мощность /энергия/ изображения

37. image enhancement
улучшение /качества/ изображения

38. image enlargement
увеличение изображения

39. image field
поле изображений

40. image-flow processing
обработка потока изображений; обработка потока образов

41. image formation
формирование изображения

42. image generation
1. синтез изображений; генерация изображений; 2. формирование изображения

43. image grabbing
см. image capturing

44. image gradient
градиент /поля/ изображения

45. image iconoscop
иконоскоп с переносом изображения

46. image intensity
1. интенсивность изображения; 2. яркость изображения

47. image interpretation
интерпретация изображения; понимание изображения

48. image measure
метрика изображения

49. image memory
память /для хранения/ изображений; устройство для запоминания изображений

50. image plane
плоскость изображения; картинная плоскость

51. image point
1. элемент изображения, пиксел; 2. точка на изображении

52. image processor
1. процессор /для/ обработки изображений; 2. блок обработки изображений

53. image quantization
1. квантование изображения; 2. разбиение изображения

54. imager
1. устройство формирования изображения; 2. видеосенсор

55. image reading
1. отсчет /яркости элемента/ изображения; 2. считывание изображения; оцифровка изображения

56. image recovery
восстановление изображения

57. image rectification
1. исправление изображения; 2. очистка /фильтрация/ изображения /от помех/

58. image refinement
1. более детальное представление изображения; 2. улучшение /качества/ изображения; 3. очистка /фильтрация/ изображения /от помех/

59. image resolution
1. разрешающая способность /представления/ изображения; 2. четкость /резкость/ изображения

60. imagery
изображения; образы

61. image segment
фрагмент изображения

62. image segmentation
сегментация изображения

63. image sensor
видеосенсор; датчик изображения

64. image sharpness
см. image clearness

65. image skeleton
1. скелетное изображение; контурный /графический/ препарат изображения; 2. остов /объекта на изображении/

66. image smoothing
сглаживание изображения

67. image storage
1. память /для хранения/ изображения; устройство запоминания изображений; 2. запоминание изображений; хранение изображений

68. image texture
текстура изображения

69. image transfer
1. передача изображений; 2. перенос /сдвиг/ изображения

70. image transmission
передача изображений

71. image tube
1. электронно-оптический преобразователь, ЭОП; 2. передающая трубка

72. image unit
1. элемент изображения, пиксел; 2. блок ввода или обработки изображений

73. image warping
деформация изображений; искажение изображений

74. imaging
1. отображение; 2. формирование изображений

75. inbuilt vision sensor
встроенный /в робототехническую систему/ видеосенсор

76. incandescent source
источник рассеянного света /без нити накаливания/

77. incidence
1. падение /напр., луча/ 2. наклон; скос; 3. инцидентность /вершин графа/

78. incident light
падающий свет

79. incurvature
вогнутость; искривление; загиб /вовнутрь/

80. indentation
выемка; втянутый учас-

ток /на изображении объекта/

81. indoor scene
1. рукотворная /искусственная/ сцена; 2. обстановка внутри помещения

82. indirect illumination
освещение отраженным светом, непрямое /отраженное/ освещение

83. infrared emitter
источник инфракрасного /теплового/ излучения, инфракрасный излучатель

84. infrared sensor
датчик инфракрасного /теплового/ излучения; инфракрасный сенсор

85. integral invariant
интегральный инвариант /признак распознаваемого объекта/

86. integrated vision
1. интегральная СТЗ; 2. встроенная /в робототехническую систему/ СТЗ

87. intelligent sensor
интеллект/уаль/ный сенсор; сенсор с /встроенным/ вычислительным устройством
см.также smart sensor

88. intensity array
массив интенсивностей; массив яркостей

89. intensity feature
яркостный признак

90. intensity histogram
гистограмма интенсивностей; гистограмма яркостей

91. intensity level
уровень интенсивности; уровень яркости, градация яркости

92. intensity profile
функция изменения яркости /вдоль кривой/, профиль яркости

93. intercluster distance
межкластерное расстояние /в распознавании образов/

94. interframe coding
межкадровое кодирование /изображений/

95. internal pixel
внутренний /относительно границы объекта/ элемент изображения, внутренний пиксел

96. interocular distance
межзрачковое расстояние; расстояние между осями видеосенсоров /в стереоскопической СТЗ/

97. interpretation-guided segmentation
сегментация, управляе-

мая интерпретацией; сегментация через интерпретацию

98. intrinsic camera calibration
калибровка внутренних параметров /теле/камеры /в отличие от калибровки параметров ее положения и ориентации в пространстве/

99. isolated objects
изолированные объекты; несоприкасающиеся объекты; отдельно расположенные объекты

100. isobrightness contour
контур равной яркости

101. isocorrection contour
контур равной поправки /при калибровке СТЗ/

102. isophot
изофота, линия равной освещенности

J

1. joint sensory data
1. суммарная /объединенная/ сенсорная информация /от нескольких сенсоров/; 2. сенсорная информация о положении сочленения /манипуляционного робота/

2. juxtaposition
1. /непосредственное/ соседство; соприкосновение; 2. размещение рядом; 3. сопоставление

K

1. key feature
ключевой признак /распознаваемого объекта/

2. knowledge based vision
1. /техническое/ зрение на основе знаний; 2. СТЗ, основанная на использовании знаний

3. K-shaped boundary
К-образная граница /пересечение контуров объектов на изображении сцены/

L

1. Lambertian surface
ламбертова поверхность /для которой справедлив закон отражения света Ламберта/

2. laser scanner
1. лазерное сканирующее устройство; 2. лазерный /сканирующий/ дальномер

3. lateral photo effect diode
диод с поперечным /боковым/ фотоэффектом

4. learned object
1. объект, которому обучена СТЗ, "обученный" объект; 2. известный объект

5. LED (light-emitting diode) matrix
светодиодная матрица, матрица светодиодов

6. lens efficiency
разрешающая способность линзы; разрешающая способность объектива

7. level line
линия /равного/ уровня

8. light-emitting diode
светодиод, светоизлучающий диод

9. light guide
световод, светопровод

10. light grid
световая решетка /при структурированном освещении/
см.также light lattice

11. lighting
1. освещение; 2. осветительные средства; осветительные приборы

12. light lattice
см. light grid

13. light pattern method
метод структурированного освещения; метод световых проекций

14. light-section inspection
контроль /деталей/ по методу световых /оптических/ сечений

15. light slicing
формирование световых /оптических/ сечений

16. light stripe
световая полоса /при структурированном освещении/

17. light table
световой планшет; световой стол

18. line amplifier
1. строчный усилитель; усилитель сигналов строк 2. линейный усилитель

19. linear array camera
1. линейная /теле/камера; 2. линейка фоточувствительных элементов

20. linear photodiode array
фотодиодная линейка

21. linear scanning
линейная развертка

22. line-by-line scanning
1. построчное сканирование; 2. построчная развертка

23. line follower
оператор прослеживания линий /на изображении/

24. line merging
слияние линий; объединение фрагментов линий

25. line-of-sight coverage
зона прямой видимости; прямая видимость

26. line scanning
1. сканирование /вдоль/ строки; сканирование /вдоль/ линии; 2. строчная развертка

27. line pattern
1. образец /контурной/ линии /распознаваемого или контролируемого объекта/; 2. контурный рисунок; 3. структура линий

28. linguistic feature
лингвистический /вербальный, описательный/ признак /в распознавании образов/
см.также verbal feature

29. linking rule
правило связывания

30. local feature
1. локальный признак /распознаваемого объекта/; 2. локальная особенность /изображения объекта/

31. local operation
локальная операция /в обработке изображений/

32. local threshold
локальный порог /зависящий от участка бинаризуемого изображения/

33. locator
1. локатор; 2. датчик /место/положения; 3. блок локализации /объекта на изображении/

34. look-alike cases
похожие ситуации; похожие /трудные для различения/ изображения

35. low-level features
признаки низкого уровня /характерные участки самих изображений/

36. low-level vision
1. нижний уровень СТЗ /ввода и предварительной обработки изображений/; 2. СТЗ нижнего уровня /в иерархической системе зрительного очувствления робота/; 3. СТЗ низкого /по техническим характеристикам/ уровня

37. low-luminosity image
низкоконтрастное изображение

38. L-shaped boundary
L-образная /Г-образная/ граница; уголок /пересечение контуров объектов на изображении сцены/

39. luminance difference
яркостный контраст

40. luminous flux
световой поток

M

1. magnification
1. увеличение /изображения/; 2. усиление /сигнала/

2. map building (map making)
1. картографирование; 2. построение отображений

3. mark scanning
просмотр со считыванием меток или маркеров

4. Marr paradigm
парадигма /концептуальная схема/ Марра /анализа изображений трехмерных сцен/

5. masking
1. маскирование, наложение маски; 2. диафрагмирование

6. mask pattern
шаблон маски

7. matching
1. согласование; сопоставление; совмещение; 2. подгонка; подбор; выравнивание; 3. калибровка

8. matching metric
метрика согласования /в распознавании образов/

9. matrix array camera
1. матричная /теле/камера; 2. матрица фоточувствительных элементов

10. matrix photodiode array
фотодиодная матрица

11. medial axis transformation
преобразование к срединным осям /при скелетизации изображений/

12. method of maximal cliques
метод максимальной клики /в распознавании образов/

13. method of nearest neighbor
метод ближайшего соседа /в распознавании образов/

14. microopaque
1. микрозатемнение /на изображении/; 2. микронепрозрачность /среды или оптического тракта/

15. minimum distance classificator
блок классификации по критерию минимума расстояния /между векторами признаков/

16. missing line noise
шум /типа/ пропадания строк /изображения/

17. model-based vision
1. машинное зрение на основе модельных представлений; 2. СТЗ на основе моделей

18. moment invariant
моментный инвариант /признак в распознавании образов/

19. monochrome image
монохроматическое /черно-белое, одноцветное/ изображение

20. monocular vision
1. /техническое/ зрение на основе анализа одиночных изображений;

2. монокулярная СТЗ, СТЗ с одним видеосенсором

21. multipoint aspect
множественный ракурс; вид с нескольких точек зрения; обзор с разных сторон

22. multiresolution image processing
1. обработка изображений с множеством уровней разрешения; 2. обработка изображений с переменной разрешающей способностью

23. multi-sensor data fusion
слияние /объединение/ информации от множества сенсоров

N

1. N-connectivity
N-связность

2. nearest-neighbor classification
классификация /объектов/ по методу ближайшего соседа

3. near-to sensing
1. очувствление /робота/ сенсорами ближнего действия; 2. восприятие /сенсорной информации/ с ближней дистанции; 3. ближний осмотр; крупный план /в СТЗ/

4. needle map
игольчатая карта, карта стрелок /поле проекций нормалей к поверхностям объекта сцены на его изображении/

5. neighborhood operation
1. операция определения соседства; 2. операция над соседними элементами /изображения/

6. N-neighborhood
N-соседство; соседство в смысле N-связности /в обработке изображений/

7. noise cleaning (noise culling)
устранение /подавление/ шумовых элементов /на изображении/
см. также noise suppression

8. noise edge
шумовой контур; ложный контур

9. noise stripping
подавление шума путем удаления /определенным образом выбранных/ граничных элементов /объектов на изображении/

10. noise suppression
см. noise cleaning, noise culling

11. nonsingular outline
неоднозначный контур

12. normalized texture property map

карта свойств нормализованной текстуры

13. numerical feature
1. численный признак; количественный признак /распознаваемого объекта/; 2. количественное свойство

O

1. object classification
1. идентификация объекта; 2. распознавание объекта

2. object presentation
1. показ объектов /при обучении СТЗ/; 2. подача объектов /в рабочую зону/

3. object region
область /изображения/, занятая объектом /в отличие от области фона/

4. object/camera motion
относительное движение объекта и /теле/камеры

5. object-related misconception
1. неправильное распознавание объекта; 2. неправильная интерпретация /сцены/ из-за /характера/ объектов

6. object-relation graph
граф связей объектов

7. observable outline
наблюдаемый /видимый/ контур

8. observables
1. наблюдаемые /видимые/ особенности /изображения/; 2. наблюдаемые переменные

9. occluding boundaries
границы взаимного перекрытия /объектов сцены/; границы загораживания

10. octree
октадерево, октальное дерево /вершины которого имеют восемь дочерних/

11. one-dimensional image
1. одномерное изображение; 2. одномерный образ

12. open sight
визир дальномера; искатель дальномера

13. optic(al) flow map
карта оптического потока

14. optical front end
оптическая часть СТЗ; объектив

15. optical range
дальность прямой видимости

16. optoelectronic system
опт/ик/оэлектронная система

17. orientation edge
линия /резкого/ изменения ориентации /поверхности объекта сцены/

18. orientation image
картина ориентации /объектов на изображении/

19. orientation invariant feature
признак, инвариантный к ориентации /распознаваемого объекта на изображении/

20. orientation map
карта ориентаций /участков поверхностей объектов сцены/

21. original image
исходное изображение

22. orthographic projection
ортогональная проекция

23. outdoor lighting
естественное /дневное/ освещение

24. outdoor scene
1. естественная /природная/ сцена; 2. обстановка вне помещения

25. overhead vision
СТЗ с видеосенсором, устанавливаемым над рабочей зоной /робота/

26. overlapping objects
перекрывающиеся объекты /сцены/

P

1. pan
1. ориентация /телекамеры/ по азимуту; движение /телекамеры/ в азимутальном направлении /при сканировании сцены/; 2. панорамирование

2. pancratic lens
панкратический объектив, объектив с регулируемой оптической силой

3. panning
панорамирование

4. partial outline
частично видимый контур

5. pattern energy
мощность /энергия/ образа /на изображении/

6. pel
элемент изображения, пиксел
см.также picture element, pixel

7. pepper pixel
"перец" /ошибочно черный элемент изображения/

8. peround
пераунд /коэффициент формы распознаваемого объекта, пропорциональный отношению площади к квадрату периметра/

9. perspective transformation
перспективное преобразование; преобразование центрального проецирования

10. phagoheuristics
фагоэвристика /метод слияния областей при обработке изображений/

11. phantom
фантом, ложное изображение

12. photoconducting (photoconductive) cell
фоторезистор; элемент с внутренним фотоэффектом см.также photoresistance cell

13. photoemissive cell
эмисионный фотоэлемент; элемент с внешним фотоэффектом

14. photogrammetry
фотограмметрия

15. photoresistance cell
см. photoconducting (photoconductive) cell

16. photosensing mark
1. оптически считываемая метка; 2. светочувствительная метка

17. pictorial detail
деталь изображения; фрагмент изображения

18. picture
1. см. image; 2. картина; 3. кадр

19. picture charge
потенциальный рельеф

20. picture element
см. pel

21. picture frame
1. кадр изображения; 2. рамка изображения; 3. система координат, связанная с картинной плоскостью

22. picture ratio
формат изображения; отношение ширины кадра к его высоте

23. picture representation
1. представление изображения; 2. графическое представление

24. picture resolution
1. разрешающая способность /при представлении/ изображения

25. pixel
см. pel

26. pixel accessor
аксессор элемента изображения

27. pixel-by-pixel comparison
поэлементное сравнение /изображений/

28. pixelization
разбиение изображения на элементы; дискретизация изображения

29. pixel-level operation
операция /обработки/ на уровне элементов изображения

30. pixel processor
процессор элемента изображения /в многопроцес-

сорных системах обработки изображений/

31. plan view
вид сверху; горизонтальная проекция

32. plane-bounded object
многогранный объект

33. polarizing screen
поляризационный светофильтр, поляроид

34. position invariant feature
признак, инвариантный к положению /распознаваемого объекта на изображении/

35. prarie fire algorithm
алгоритм "степного пожара" /скелетизации изображений объектов/

36. preattentive phase
преаттентивная фаза, фаза "предвнимания" /зрительного восприятия/

37. precision optical bench
прецизионная оптическая стендовая установка /для испытаний СТЗ/

38. previewing
предварительный осмотр; предварительный просмотр /сцены/

39. projective matrix
матрица проективного преобразования, матрица проецирования, проективная матрица

40. programmable window
программно устанавливаемое окно /выделяющее часть изображения/

41. prototype object
эталонный объект /при обучении СТЗ/

42. proximity sensor
датчик близости; сенсор приближения; сенсор ближней локации

Q

1. quadric
1. квадратичная форма;
2. квадрика

2. quadtree
квадрадерево, тетрарное дерево /вершины которого имеют четыре дочерних/

3. qualitative feature
качественный признак /распознаваемого объекта/

4. quantitative feature
количественный признак /распознаваемого объекта/

R

1. radar view
зона обзора радиолокатора

2. radial correction
коррекция /поправка/ в радиальном направлении, радиальная коррекция /поправка/ /при калибровке СТЗ в полярных координатах/

3. range coverage
зона действия /напр., видеосенсора/ по дальности; обзор по дальности

4. range discontinuity
скачок дальности /при измерении дальномером/

5. range finder
см. distance finder

6. rangel
элемент дальностного изображения, элемент карты дальностей

7. range sensor
дальнометрический /дальномерный/ сенсор

8. raster count
число элементов растра

9. rate-distortion function
зависимость искажений /напр., изображения/ от скорости передачи /информации/

10. raw vision sensor data
исходная /необработанная/ видеоинформация; исходные /необработанные/ данные видеосенсора

11. rear node
задний фокус /объектива/

12. rear projection
см. back projection

13. receptive field
рецептивное поле /напр., видеосенсора/

14. reference pattern
эталонный образ /при обучении СТЗ/

15. reflection shield
отражатель, отражающий экран

16. region adjacency graph
граф смежности областей /изображения/

17. region growing algorithm
алгоритм наращивания областей /в обработке изображений/

18. region labeling
разметка областей /в анализе изображений/

19. relational description
реляционное описание, описание отношений /между объектами при анализе сцен/

20. relocatable window
перемещаемое /по изображению/ окно

21. rendering
воспроизведение /сцены по описаниям объектов/

22. resegmentation
ресегментация /группирование элементов изображения согласно их разметке после сегментации/

23. resolution cell
клетка растра; элемент изображения, пиксел

24. retinal motion
движение /объектов/ в картинной плоскости

25. retinex
ретинекс /метод обработки изображений путем удаления медленно меняющихся компонент/

26. retro-reflector
отражатель луча /напр., в лазерных дальномерах/

27. rigid motion
движение /объекта сцены/ как твердого тела

28. ring operator
кольцевой оператор /выделения краев объектов на дальностном изображении/

29. RL (run-length) code
1. код длины пробега /сканирующего луча при вводе изображений/;
2. код длины серии /элементов изображения с однородными свойствами/

30. Roberts' cross (Roberts' operator)
оператор Робертса /приближенного вычисления градиента изображения/

31. robot optics
оптическая часть СТЗ робота

32. robot vision
1. техническое зрение робота; 2. СТЗ робота; средства зрительного очувствления робота

33. robot - vision interaction
совместная работа робота и СТЗ; взаимодействие манипуляционной и зрительной подсистем робота

34. run length encoding
кодирование /изображений/ длинами пробега /сканирующего луча/; кодирование /изображений/ длинами серий /однородных элементов/

S

1. salt pixel
"соль" /ошибочно белый элемент изображения/

2. sameness property
свойство сходства

3. scanline algorithm
алгоритм построчного сканирования /в обработке изображений/

4. scanning beam
сканирующий луч; луч развертки

5. scanning frame
кадр развертки

6. scan stroke
1. диапазон сканирования; 2. ход развертки

7. scattered light
рассеянный свет

8. scene graph
граф /объектов/ сцены

9. scene point depth
глубина /удаленность от видеосенсора/ точек сцены

10. scene understanding
интерпретация сцены; понимание сцены

11. scope
1. поле зрения; область обзора /СТЗ/; 2. диапазон; размах; охват; 3. индикатор

12. sector scan
1. секторная развертка; секторное сканирование; 2. обзор сектора

13. segmentation algorithm
алгоритм сегментации /изображения/

14. sensor observation space
пространство обзора видеосенсора; рабочая зона видеосенсора

15. sequential scanning
1. прогрессивная развертка; последовательное сканирование; 2. последовательный просмотр

16. servoed mirror triangulation
триангуляция с использованием сервоуправляемых зеркал

17. shallow binding
слабая связность /областей изображения/

18. shape coefficient
см. form coefficient

19. shape discrimination
1. различение /заданной/ формы /на изображении/; 2. различение /объектов/ по форме

20. shape factor
см. form coefficient

21. "shape from" algorithms
алгоритмы восстановления формы /трехмерного объекта/ по некоторому свойству

22. shape from contour
восстановление формы /трехмерного объекта/ по /двухмерному/ контуру

23. shape from illumination
восстановление формы /трехмерного объекта/ по освещенности /областей изображения/

24. shape from shading
восстановление формы /трехмерного объекта/ по полутоновому изображению; восстановление формы /трехмерного объекта/ по теням

25. shape from texture
восстановление формы /трехмерного объекта/ по текстуре /его поверхностей/

26. sharp image
четкое /резкое/ изображение

27. shrunk image
сжатое изображение

28. side elevation (side view)
вид сбоку; боковая проекция

29. sight(ing) line
линия визирования

30. similarity magnitude
мера сходства

31. single point triangulation
триангуляция по измерениям в одной /пространственной/ точке

32. singular outline
однозначно выделенный контур /объекта на изображении/

33. size detection
1. определение размеров;
2. обнаружение объектов заданных размеров /на изображении/

34. skeletal representation
скелетное представление /объектов на изображении/

35. skeletonizing
1. построение скелетного изображения; скелетное представление /объектов на изображении/;
2. построение /контурного/ графического препарата /при обработке изображения/

36. skeleton line
1. линия остова, скелетная /каркасная/ линия;
2. линия /контурного/ графического препарата

37. slit projector
щелевой проектор; проектор, создающий световое сечение

38. smart sensor
см. intelligent sensor

39. Sobel operator
оператор Собела /выделения краев объектов на изображении/

40. soft edge
нечеткий /нерезкий, размытый/ край /объекта на изображении/

41. solid region algorithm
алгоритм сплошных областей /в обработке изображений/

42. solid-state camera
твердотельная /полупроводниковая/ /теле/камера

43. source image
исходное /необработанное/ изображение

44. space image
1. изображение пространственной сцены; пространственное /трехмерное, объемное/ изображение;
2. стереоскопическое изображение, стереоизображение

45. spatial frequency
пространственная частота

46. spatial relationship
пространственное отношение /в анализе сцен/

47. spectral equalization
усреднение энергетического спектра /в обработке изображений/

48. spectral resolution
спектральное разрешение; разрешающая способность по частоте /спектра видеосигналов/

49. specular reflectance
коэффициент зеркального /правильного/ отражения

50. split image
изображения сечения /сцены/

51. stadiometry
стадиометрия /определение расстояния до объекта по его изображению/

52. statistical gray-level matching
согласование или сопоставление /изображения с эталоном/ по распределению полутонов

53. stereo photogrammetry
стереоскопическая фотограмметрия, стереофотограмметрия

54. stereo triangulation technique
метод стереоскопической триангуляции

55. stride
шаг по индексу /при считывании элементов многомерного массива данных/

56. strobe lighting
стробоскопическое освещение

57. stroke edge
граница /край/ штриха /при считывании штрихового кода/

58. structural (light) projection (structured lighting)
структурированное /структуризованное/ освещение

59. "structure from" algorithms
алгоритмы определения

структуры /объектов сцены/ по некоторому свойству

60. structure from motion
определение структуры /объекта/ по движению

61. structure from stereo
определение структуры /объекта/ по стереопаре изображений

62. structure from texture
определение структуры /объекта/ по текстуре

63. subimage
фрагмент изображения; окно на изображении

64. superellipsoidal description
описание /геометрических тел/ уравнениями суперэллипсоида

65. superimposition
наложение; совмещение /изображений/

66. superresolution
сверхвысокая разрешающая способность, сверхразрешение

67. surface normal
нормаль к поверхности /объекта сцены/

68. surface orientation
ориентация /элемента/ поверхности /объекта сцены/

69. surface reconstruction
восстановление /формы и/или положения/ поверхности /объекта сцены по изображению/

70. sweep generator
генератор развертки

71. sweep interference
помехи от /сигнала/ развертки /действующие на видеосигнал/

72. symbolic image
символьное изображение /с разметкой пикселов в результате сегментации/

T

1. target bearing
азимут цели; пеленг цели

2. teaching mode
1. способ обучения; 2. режим обучения /робота или СТЗ/

3. teaching phase (teaching stage)
1. фаза /стадия, этап/ обучения /робота или СТЗ/

4. telechiric vision
дистанционное зрение /для оператора робота/

5. template datebase
база данных об эталонах; база эталонных изображений

6. texture detection
1. определение текстуры; 2. выделение /требуемой/ текстуры /при обработке изображений/; 3. распознавание /объектов/ по текстуре

7. texture energy
текстурная энергия

8. time of flight measurement
измерение времени прохождения /сигнала в дальнометрии/

9. thinning algorithm
алгоритм утоньшения /напр., линий при обработке изображений/

10. third dimension recovery
восстановление третьей /пространственной/ координаты /в анализе сцен/

11. three-dimensional solid
трехмерное тело, трехмерный /сплошной/ объект /в анализе сцен/

12. thresholding
1. сравнение с порогом; 2. определение порога

13. top-lit image
изображение /объекта/ при освещении сверху

14. topmost pixel
самый верхний элемент изображения /объекта/

15. topologic(al) shape feature
топологический признак формы; топологическая характеристика формы /объекта/

16. true edge
истинный край /объекта на изображении/

17. T-shaped boundary
Т-образная граница /пересечение контуров объектов на изображении сцены/

18. TV-rate
1. телевизионная частота; 2. скорость обработки /видеоинформации/ в темпе телевизионной развертки или смены кадров

19. two-and-a-half dimensional /2,5-D/ sketch
2,5-мерный эскиз /контурное двухмерное изображение сцены с указанием глубины ее точек/

20. two-dimensional /2-D/ image
1. двумерное изображение; 2. изображение плоской сцены

U

1. unconnected regions
несвязные области /изображения/

2. undistorted image
неискаженное изображение

3. uniform region (uniform zone)
однородная область /изображения/

4. user-friendly system
удобная для пользователя система

V

1. verbal feature
см. linguistic feature

2. vergence angle
см. convergence angle

3. verified hypothesis
подтвержденная гипотеза

4. vertical hold
синхронизация кадров

5. vertical scanning
1. сканирование по вертикали; 2. вертикальная /кадровая/ развертка

6. video amplifier
видеоусилитель; усилитель видеосигнала

7. video bus
шина видеосигнала

8. video channel
видеоканал; канал изображения

9. video convolver
блок свертки изображения; видеоконвольвер

10. video frame
1. кадр изображения; 2. рамка изображения; 3. система координат, связанная с видеосенсором

11. video frequency
видеочастота; частота видеосигнала

12. video interface
видеоинтерфейс; устройство сопряжения /робота/ с СТЗ

13. video rectification
детектирование видеосигнала

14. video sequence
последовательность изображений

15. videotransmitter
1. передатчик видеосигнала; телевизионный передатчик; 2. видеодатчик

16. vidicon camera
/теле/камера на видиконе, видиконная /теле/камера

17. view finder
видоискатель

18. viewing angle
угол визирования; угол зрения; угол обзора

19. viewing direction
направление /линии/ визирования; направление обзора

20. virtual image
виртуальное изображение

21. visibility conditions

условия видимости; условия наблюдаемости

22. visibility graph
граф видимости

23. vision
1. зрение; техническое зрение; 2. система технического зрения, СТЗ

24. vision computing
обработка видеоинформации; вычислительные операции в СТЗ

25. vision hardware
аппаратные средства СТЗ

26. vision library
1. библиотека программ технического зрения; 2. библиотека изображений

27. vision module
модуль технического зрения; модуль СТЗ; видеомодуль

28. vision plane
плоскость визирования; плоскость осмотра

29. vision software
программное обеспечение СТЗ; программные средства обработки и анализа видеоинформации

30. vision system
система технического зрения, СТЗ; зрительная система; система зрительного очувствления /робота/

31. visual capacity
1. возможности СТЗ; 2. емкость памяти изображения

32. visual data
видеоинформация; данные, поступающие от СТЗ

33. visual facilities
оборудование СТЗ; средства технического зрения

34. visual guidance
1. визуальное наведение; 2. управление /роботом/ по информации от СТЗ

35. visual input
1. входная видеоинформация; видеосигнал на входе; 2. ввод видеоинформации; 3. канал ввода видеоинформации

36. visual inspection
визуальный /зрительный/ контроль; осмотр

37. visual knowledge
1. знания об изображениях; знания, имеющиеся в СТЗ; 2. знания, полученные /роботом/ от СТЗ

38. visualization
визуализация; наглядное представление

39. visual orientation
зрительное ориентирование /робота/

40. visual output
1. выходная видеоинформация; видеосигнал на выходе; 2. вывод видео-

информации; визуальный вывод; 3. канал вывода видеоинформации

41. visual perception
зрительное восприятие; восприятие видеоинформации

42. visual recognition
зрительное распознавание; распознавание зрительных образов

43. visual sensing
1. зрительное очувствление /робота/; 2. восприятие видеоинформации; 3. считывание /меток/ видеосенсором

44. visual sensor
1. сенсор СТЗ, видеосенсор /робота/; 2. видеодатчик, датчик видеоинформации, датчик СТЗ

45. visual texture
зрительная текстура; видимая текстура

46. visual robot unit
1. СТЗ робота; 2. видеомодуль робота, блок или модуль технического зрения робота

47. visual verification
1. визуальный /зрительный/ контроль; 2. подтверждение правильности /напр., действий робота/ с помощью СТЗ

48. voxel
воксел, объемный элемент, пространственный элемент /изображения сцены/

W

1. white level
уровень белого /на изображении/ см.также white tone

2. white saturation
насыщение /видеосигнала/ в области "белого"

3. white-to-black error
ошибка при переходе от белого к черному /в обработке изображений/

4. white tone
см. white level

5. wide-angle camera
/теле/камера с широкоугольным объективом

6. window
окно /часть изображения, анализируемая в СТЗ/

7. windowing
1. выбор окна; установка окна /на изображении/ 2. кадрирование

8. window-to-image comparison
сравнение изображения /с эталоном/ в выбранном окне

9. wire-frame model
каркасная /скелетная/ модель /представление объектов сцены в виде их каркасов/

10. working phase
(working stage)
фаза /этап, стадия/ работы /в отличие от фазы обучения СТЗ/

11. world frame
1. система координат мира /робота/; 2. фрейм мира

12. world model
модель мира /робота/; модель сцены

Y

1. Y-shaped
boundary
Y-образная граница, вилкообразная граница /пересечение контуров объектов на изображении сцены/

Z

1. zero-crossing
comparator
компаратор нулевого уровня

2. zero-crossing
filter
фильтр нулевого контура /выделяющий линию "нулевого" уровня яркости при обработке изображений/

3. zerofilling
заполнение нулями; обнуление /напр., окна на изображении/

4. zoom
1. наезд /телекамеры на объект/; 2. /электронное/ изменение масштаба изображения
см.также zooming

5. zoomar
(zoom lens)
вариообъектив, объектив с переменным фокусным расстоянием

6. zooming
см. zoom

СОКРАЩЕНИЯ

AA (active accomodation)
активная аккомодация; активное приспособление

CCD (charge coupled device)
прибор с зарядовой связью, ПЗС

CID (charge injection device)
прибор с зарядовой инжекцией, ПЗИ

COG (center of gravity)
центр тяжести, центр формы

CVS (computer vision system)
система машинного зрения

EGI (extended Gaussian image)
расширенное гауссово изображение

EHS (eye - hand system)
система "глаз - рука"

GSI (gray-scale image)
полутоновое /многоградационное/ изображение

IPU
1. (image processing unit)
блок обработки изображений
2. (information processing unit)
блок обработки информации

ITV (industrial television)
промышленное телевидение

LED (light-emitting diode)
светодиод, светоизлучающий диод

NTPM (normalized texture property map)
карта свойств нормализованной текстуры

OCR (optical character reader)
устройство /для/ оптического считывания знаков

OS (optical sensor)
1. оптический датчик; видеодатчик; 2. видеосенсор /робота/

PBVS (position-based visual servo)
сервоуправление /роботом/ по положению /цели, определяемой СТЗ/

RIS (robotic inspection system)
роботизированная система контроля

RV (robotic vision)
1. техническое зрение робота; 2. СТЗ робота; средства зрительного очувствления робота

RLC (run-length code)
1. код длины пробега;
2. код длины серии

SL (structured lighting)
структурированное /структуризованное/ освещение

SVS (stereo vision system)
стереоскопическая СТЗ

TOF (time of flight)
время прохождения сигнала /в дальнометрии/

VDU (visual display unit)
устройство визуального отображения; дисплей

VRGL (Visual Robot Guidance Language)
Язык визуального управления роботами

VS (vision system, visual system)
система технического зрения, СТЗ

УКАЗАТЕЛЬ РУССКИХ ТЕРМИНОВ

А

автоматический визуальный /зрительный/ контроль А 34
адаптация А 3
адаптивное диафрагмирование А 9
адаптивный выбор порога А 10
азимут цели Т 1
азимутальный сектор А 39
аккомодация А 3
аксессор элемента изображения Р 26
аксиально симметричный объект А 37
аксонометрическая проекция А 38
аксонометрическое изображение А 38
активная аккомодация А 4
активная СТЗ А 8
активное восприятие А 7
активное наблюдение А 8
активное освещение А 5
активное приспособление А 4
алгоритм наращивания областей R 17
алгоритм, основанный на выделении краев Е 2
алгоритм последовательной декомпозиции D 28
алгоритм построчного сканирования S 3
алгоритм разделения D 28
алгоритм сегментации S 13
алгоритм сплошных областей S 41
алгоритм сравнения с порогом вдоль выделяемого контура Е 8
алгоритм сталкивающихся фронтов А 24
алгоритм "степного пожара" Р 35
алгоритм фронтов столкновения А 24
алгоритм утоньшения Т 9
алгоритмы восстановления формы по некоторому свойству S 21
алгоритм определения структуры по некоторому свойству S 59
анализ глубины по стереоизображениям I 30
анализ на основе согласования областей А 24
анализ связности С 40
анализ стереоизображений на основе сопоставления краев Е 3
анализатор изображения I 15
анализатор признаков F 5
апертура А 21
апертурная коррекция А 22
аппаратные средства СТЗ V 25
аспект А 28
астигматизм А 30
атомарная область А 33

аттентивная фаза A 32

Б

база данных об эталонах T 5
база геометрических данных G 6
база эталонных изображений T 5
бегущее пятно F 26
бегущий луч F 26
библиотека изображений V 26
библиотека программ технического зрения V 26
бинаризованное изображение B 20
бинарная СТЗ B 23
бинарное изображение B 21
бинарное представление B 22
бинокулярная СТЗ B 25
бинокулярное зрение B 25
бланкирование B 33
бленда B 34
блеск F 21
ближний осмотр N 3
близость A 11
блик B 36, F 23, G 12
блок анализа изображений I 15
блок анализа контуров C 47
блок анализа признаков F 5
блок ввода изображений I 72
блок выдвижения гипотез H 24
блок геометрического моделирования G 9
блок кадровой развертки F 42
блок классификации по критерию минимума расстояния M 15
блок локализации L 33
блок обнаружения углов C 60
блок обработки изображений I 52, I 72
блок поиска F 18
блок поиска направления D 20
блок просмотра B 54
блок свертки изображения V 9
блок синтеза изображений I 26
блок технического зрения робота V 46
блок формирования гипотез H 24
блок формирования изображений I 26
боковая проекция S 28
более детальное представление изображений I 58
буферизация изображений I 18
буферная память кадров F 36
быстрое преобразование Хафа F 3

В

вариообъектив Z 5
ввод видеоинформации V 35
ввод изображения I 19, I 43
вербальный признак L 28, V 1

вертикальная проекция E 15
вертикальная развертка V 5
верхний уровень СТЗ H 9
взаимно однозначное соответствие B 18
взаимное подтверждение C 65
взаимные помехи C 64
взаимодействие манипуляционной и зрительной подсистем робота R 33
видеодатчик V 15, V 44
видеоинтерфейс V 12
видеоинформация V 32
видеоканал V 8
видеоконвольвер V 9
видеомодуль V 27
видеомодуль робота V 46
видеосенсор V 44
видеосенсор, устанавливаемый на захватном устройстве G 24
видеосигнал на входе V 35
видеосигнал на выходе V 40
видеоусилитель V 6
видеочастота V 11
видиконная /теле/камера V 16
видимая текстура V 45
видимый контур A 23
видоискатель F 18, H 2, V 17
вид сбоку S 28
вид сверху P 31
вид сзади B 1, B 10, R 12
вид с нескольких точек зрения M 21
вид спереди F 48
визир дальномера O 12
визир F 18, H 2
визирная линия H 2
визуализация V 38
визуальное наведение V 34
визуальный вывод V 40
визуальный контроль V 36, V 47
вилкообразная граница Y 1
виртуальное изображение V 20
влияние границы B 44
внешний вид A 28
внутренний пиксел I 96
внутренний элемент изображения I 96
вогнутость C 35, I 35, I 79
вогнутый участок C 35
воксел V 48
возможности СТЗ V 31
волоконно-оптический кабель F 14
волоконный световод F 14
восприятие видеоинформации V 41, V 43
восприятие глубины D 7
восприятие с ближней дистанции N 3
восприятие с дальней дистанции F 2
восприятие удаленности D 7
восприятие цвета C 26
воспроизведение R 21
восстановление поверхности S 69
восстановление по проекциям B 9
восстановление третьей /пространственной/ координаты T 10
восстановление формы по контуру S 22

восстановление формы по освещенности S 23
восстановление формы по полутоновому изображению S 24
восстановление формы по теням S 24
восстановление формы по текстуре S 25
восходящая стратегия B 46
все изображение E 19
вспышка F 21
встречное освещение B 6, B 10, R 12
встроенная СТЗ I 86
встроенный видеосенсор I 75
втянутый участок I 80
входная видеоинформация V 35
выбор кадра F 43
выбор окна W 7
выбор фрейма F 43
вывод видеоинформации V 40
выделение H 37
выделение границы B 50
выделение контуров C 49, C 50, E 6, E 13
выделение краев E 4, E 5, E 7, E 13
выделение признаков F 8
выделение /требуемой/ текстуры T 6
выделение цвета C 26
выемка I 80
выпуклая оболочка C 58
выпячивание E 26
выравнивание A 16, M 7
высвечивание H 37
выходная видеоинформация V 40
вычисление площади A 25
вычислительные операции в СТЗ V 28
выявление признаков F 8

Г

габаритный размер A 13
гауссова кривизна G 1
гауссова пирамида G 2
гауссова сфера G 3
гашение B 33
гексальное дерево H 6
генератор функций F 52
генератор развертки S 70
генерация изображений I 42
геометрическая модель G 7
геометрический примитив G 10
геометрический фрагмент G 10
геометрическое описание G 7
геометрическое сопоставление G 8
геометрическое тело G 11
гистограмма интенсивностей I 90
гистограмма яркостей I 90
гистограммный признак H 12
глаз E 27
глобальная операция G 14
глобальный порог G 15
глобальный признак G 13
глубина детализации G 17
глубина резкости D 6
глубина точек сцены S 9
Г-образная граница L 38
горизонтальная проекция A 16, P 31

градиент /поля/ изображения I 44
градиент яркости I 91
градуировка C 1
граница штриха S 57
граница У-образная Y 1
границы взаимного перекрытия O 9
границы загораживания O 9
граничный пиксел B 47
граничная проверка B 49
граничный элемент изображения B 47
граф видимости V 22
графическое представление P 23
графический препарат изображения I 65
граф объектов сцены S 8
граф связей объектов O 6
граф связности C 41
граф смежности областей R 16
граф сцены S 8
грубая зернистость C 21
грубая фокусировка G 25
грубый контур G 26
группирование C 20

Д

дальний обзор F 2
дальномер D 18, D 24, R 5
дальномерный сенсор R 7
дальнометрический сенсор R 7
дальность прямой видимости O 15
данные, поступающие от СТЗ V 32
датчик близости P 42
датчик видеоинформации V 44
датчик инфракрасного излучения I 84
датчик /место/положения L 33
датчик теплового излучения I 84
датчик СТЗ V 44
движение в азимутальном направлении P 1
движение вдоль заданного контура C 52
движение вдоль заданной кривой C 69
движение в картинной плоскости R 24
движение как твердого тела R 27
двоичное отображение B 21
двоичное представление B 22
двумерное изображение T 20
двусмысленность A 17
двухградационное изображение B 21
декомпозиция изображений I 28
держатель светофильтров F 17
деталь изображения P 17
детектирование видеосигнала V 13
деформация изображения I 29, I 73
дефокусировка D 4
диапазон S 11
диапазон сканирования S 6
диафрагма B 34
диафрагмирование M 5
динамическая сцена D 32

динамический порог D 26
динамическое изображение D 31
диод с поперечным фотоэффектом L 3
дискретизация изображения P 28
диспаратность D 22
диссектор D 23
дистанционное зрение T 4
диффеоморфизм D 8
дифференциальный признак D 26
дневное освещение O 23
дуговая коррекция C 15
дуговая поправка C 15

Е

емкость памяти изображения V 31
естественная сцена O 24
естественное освещение D 2, O 23

З

зависимость искажений от скорости передачи R 9
задание рамки L 25
задний план B 2
задний фокус R 11
задняя подсветка B 6, B 9
задняя проекция B 1, B 10, R 12
закодированное изображение C 22
замкнутый контур C 18
запоминание изображений I 67
запоминание изображения в буферной памяти I 18
засветка F 23
зеркало C 6
зернистость G 17
знак, написанный от руки "печатным шрифтом" H 3
знания, имеющиеся в СТЗ V 37
знания об изображениях V 37
знания, полученные /роботом/ от СТЗ V 37
зона действия по дальности R 3
зона обзора радиолокатора R 1
зона прямой видимости L 25
зрачок объектива A 21
зрение V 23
зрение на основе анализа одиночных изображений M 20
зрение на основе знаний K 2
зрение на основе полутоновых изображений G 21
зрительная система V 30
зрительная текстура V 45
зрительное восприятие V 41
зрительное ориентирование V 39
зрительное очувствление V 43
зрительное распознавание V 42

И

идентификация I 3
идентификация объекта I 1
идентификация по штриховому коду B 12
игольчатая карта N 4
известный объект L 4
измерение времени прохождения T 8
измерение дальности D 25
измерение расстояния D 25
измерение углов A 20
изображение I 11 ,P 18
изображение на выходе блока фильтрации F 16
изображение объекта, находящегося на переднем плане F 31
изображение плоской сцены T 20
изображение пространственной сцены S 44
изображение, разбитое на фрагменты F 35
изображение сечения S 50
изображения I 60
изолированные объекты I 99
изофота I 102
иконоскоп I 2
иконоскоп с переносом изображения I 45
импульсное освещение F 22
индикатор S 11
интегральная СТЗ I 86
интегральный инвариант I 85
интеллект/уаль/ный сенсор, I 38, I 87
интенсивность изображения I 46
интерпретация изображения I 47
интерпретация на основании признаков F 6
интерпретация сцены S 10
инцидентность I 77
инфракрасный излучатель I 83
инфракрасный сенсор I 85
искусственная сцена I 81
искривленный объект C 68
исправленный объектив C 61
искажение изображения I 23
искажение формы изображения I 29
искривление изображения I 23
исправление изображения I 25, I 57
искатель дальномера O 12
искусственное освещение A 27
истинный край T 16
источник инфракрасного излучения I 83
источник света I 6
источник рассеянного света I 76
источник теплового излучения I 83
источник флюоресцентного освещения F 24
исходная видеоинформация R 10
исходное изображение O 21, S 43

исходные данные видеосенсора R 10

К

кадр P 18
кадр изображения V 10, P 21
кадрирование F 45, W 7
кадровая развертка V 5
кадровая синхронизация F 45
кадровая частота F 37
кадр развертки S 5
кажущийся контур A 23
калибровка C 1, M 7
калибровка внешних параметров E 25
калибровка внутренних параметров /теле/камеры I 98
калибровочная поправка C 2
канал ввода видеоинформации V 35
канал вывода видеоинформации V 40
канал изображения V 8
каркасная линия S 36
каркасная модель W 9
каркасное представление F 41
карта оптического потока O 13
карта ориентаций O 20
карта свойств нормализованной текстуры N 12
карта стрелок N 4
картина P 21
картина ориентации O 18
картинная плоскость I 50
картографирование M 2
качественный признак Q 3
квадрадерево Q 2
квадратичная форма Q 1
квадрика Q 1
квантование изображения I 53
классификационный признак C 17
классификация изображений I 20
классификация по виду кривой значений признаков C 16
классификация по методу ближайшего соседа N 2
классифицирующий признак C 17
кластеризация C 20
клетка растра R 23
клеточная логика C 9
ключ/евой признак/ C 19, I 27, K 1
"клякса" B 37
К-образная граница K 3
код изображения C 22
код длины пробега R 29
код длины серии R 29
кодирование длинами пробега R 34
кодирование длинами серий R 34
кодирование контуров C 48
кодирующая маска C 23
кодирующий трафарет C 23
код направления D 17
код /псевдо/ цвета C 25
код Фримэна F 46
количественное свойство N 13
количественный признак Q 4, N 13

кольцевой оператор R 28
компаратор нулевого уровня Z 1
компонента с ограниченным спектром B 11
конденсор I 10
коническое сечение C 37
конкривая C 36
конструктивная блочная геометрия C 45
контрастное изображение H 6
контровое освещение B 6, B 10, R 12
контроль по методу световых сечений L 14
контурный препарат изображения I 65
контурный признак C 51
контурный рисунок L 27
контур равной поправки I 101
контур равной яркости I 100
контуры E 13
конус освещенности I 8
концептуальная схема Марра M 4
коррегированный объектив C 61
корректирующая матрица C 62
коррекция вдоль окружности C 15
коррекция в радиальном направлении R 2
коррекция изображения I 25
коэффициент асимметрии A 31
коэффициент вытянутости E 16
коэффициент зеркального отражения S 49
коэффициент контрастности C 54
коэффициент правильного отражения S 49
коэффициент разложения E 23
коэффициент рассеянного отражения D 12
коэффициент растяжения E 23
коэффициент расширения E 23
коэффициент сокращения площади A 26
коэффициент увеличения E 18
коэффициент формы F 33, S 18, S 20
краевой пиксел E 10
краевой эффект B 44
краевой элемент изображения E 10
край штриха S 57
кривая конического сечения C 37
крупность G 17
крупный план N 3

Л

лазерное сканирующее устройство L 2
лазерный /сканирующий/ дальномер L 2
ламбертова поверхность L 1
лампа-вспышка F 21
лингвистический признак L 28, V 1
линейная камера L 19
линейная развертка L 21
линейная телекамера L 19
линейный усилитель L 18

линейка фоточувствительных элементов L 19
линия визирования S 29
линия изменения ориентации O 17
линия графического /контурного/ препарата S 36
линия остова S 36
линия /равного/ уровня L 7
логика с регулярной структурой C 9
ложный контур N 8
ложный край F 1
локальная операция L 31
локальная особенность изображения L 30
локальный порог L 32
локальный признак L 30
локатор L 33
луч развертки S 4

M

максимальная разрешающая способность F 51
максимальное разрешение F 51
маркер с активной подсветкой A 6
маска направления D 19
маскирование M 5
массив интенсивностей I 88
массив точек D 30
массив яркостей I 93
матрица проективного преобразования P 39
матрица проецирования P 39
матрица светодиодов L 5
матрица смежности A 12
матрица элементов C 8
матрица фото/чувствительных/ элементов C 8, M 9
матричная /теле/камера M 9
машинное зрение C 34
межзрачковое расстояние I 96
межкадровое кодирование I 94
межкластерное расстояние I 93
мера сходства S 30
мертвая зона B 35
мерцание B 36
метка края E 12
метрика изображения I 48
метрика согласования M 8
метод анализа через синтез A 18
метод ближайшего соседа M 13
метод композиции C 33
метод контрастирования C 55
метод максимальной клики M 12
метод повышения контрастности C 55
метод световых проекций L 13
метод составления C 33
метод стереоскопической триангуляции S 54
метод структурированного освещения L 13
мигание B 36
микрозатемнение M 14

микронепрозрачность M 14
мир многогранников B 40
многоградационная СТЗ G 21
многоградационная шкала G 22
многоградационное изображение G 19
многоградационное представление изображения G 20
многогранный объект P 32
множественный ракурс M 21
множество признаков F 31
модель-кандидат C 5
модель мира W 12
модель сцены W 12
модуль технического зрения V 27
модуль технического зрения робота V 46
модуль СТЗ V 27
моментный инвариант M 18
монокулярная СТЗ M 20
монохроматическое изображение M 19
мощность изображения I 36
мощность образа P 5
мультипликация D 31

Н

наблюдаемый контур A 23, N 7
наблюдаемые особенности N 8
наблюдаемые переменные N 8
набор особенностей F 13
наглядное представление V 38
наезд Z 4, Z 6
наиболее яркий участок изображения H 10
наклон L 77
наложение S 65
наложение маски M 5
направление /линии/ визирования V 19
направление обзора V 19
направленная маска D 19
направленный граф D 16
насыщение в области "белого" W 2
насыщение в области "черного" B 30
нахождение краев D 4, D 7
неизолированный контур C 39
неискаженное изображение U 2
необработанное изображение S 43
неоднозначность A 17
неоднозначный контур N 11
неподвижная /теле/камера F 20
непосредственное соседство J 2
непосредственное согласование D 21
непосредственное сопоставление D 21
неправильная интерпретация из-за объектов N 5
неправильное распознавание объекта N 5
непрямое освещение I 82
нерезкий край S 40

нерезкое изображение
B 42, F 54
несвязная область U 1
несоответствие D 22
несоприкасающиеся объекты I 99
несоразмерность D 22
нестационарная сцена
D 32
несфокусированное изображение B 42, F 54
нечеткий край S 40
нечеткое изображение
B 42, F 54
нечеткое множество F 55
нижний уровень СТЗ L 36
низкоконтрастное изображение I 37
низкоприоритетный B 2
нормаль к поверхности
S 57

О

обзор по азимуту A 39
обзор по дальности R 3
обзор сектора S 12
обзор с разных сторон
M 21
область, занятая объектом O 3
область, не представляющая интереса D 29
область обзора S 11
область фона B 5
обмер A 13
обнаружение границы
B 50
обнаружение контура
C 49
обнаружение краев E 4,
E 7
обнаружение объектов заданных размеров
S 33
обнаружение признаков
F 8
обнаружение фронта E 4
обобщенный конус G 4
обобщенный цилиндр G 5
обозначение I 3
обозначение штриховым кодом B 12
оборудование СТЗ V 33
обострение краев B 11
обработка видеоинформации V 24
обработка изображений с множеством уровней разрешения M 22
обработка изображений с переменной разрешающей способностью
M 22
обработка потока изображений I 40
обработка потока образов I 40
образ I 1, I 11
образец /контурной/ линии L 27
образы I 60
обратный ход F 25
обстановка вне помещения O 24
обстановка внутри помещения I 81
"обученный" объект L 4
общие очертания G 26
объединение F 53
объединение информации
D 1
объединение информации от множества сенсоров M 23
объединение фрагментов линий L 23
объединенная сенсорная информация J 1
объектив O 14

объектив с переменным фокусным расстоянием Z 5
объектив с регулируемой оптической силой P 2
объектив /геле/камеры C 4
объект, которому обучена СТЗ L 4
объект, принятый за эталонный F 15
объект с криволинейной поверхностью C 68
объект с осевой симметрией A 37
объемное изображение S 44
объемный элемент V 48
ограниченный обзор C 44
однозначно выделенный контур S 32
одномерное изображение O 11
одномерный образ O 11
однородная область U 3
"оживленное" изображение D 31
окно W 6
окно на изображении S 63
оконтуривание E 13
октадерево O 10
октальное дерево O 10
оператор обнаружения углов C 60
оператор поиска направления D 20
оператор прослеживания линий L 23
оператор прослеживания контуров с аккомодацией A 2
оператор расчета второй производной яркости в заданном направлении B 14
оператор Робертса R 30
оператор Собела S 39
оператор усреднения A 36
оператор Хюккеля H 18
операция над соседними элементами N 5
операция определения соседства N 5
описание изображений I 31
описание отношений R 19
описание уравнениями суперэллипсоида S 64
описательный признак L 28, V 2
описатель пятна B 38
опознавательный знак I 4
определение размеров S 33
определение структуры по движению S 60
определение структуры по стереопаре изображений S 61
определение структуры по текстуре S 62
определение текстуры T 6
оптикоэлектронная система P 16
оптическая часть СТЗ O 14
оптическая часть СТЗ робота R 31
оптически считываемая метка O 16
оптоэлектронная система O 16
ориентация по азимуту P 1
ориентация /элемента/ поверхности S 68

ориентирование A 16
ортогональная проекция O 22
осветительное средство I 6
осветительный прибор I 10
осветительные приборы L 11
осветительные средства L 11
освещение L 11, I 7
освещение дневным светом D 2
освещение отраженным светом I 82
освещение сверху H 11
освещение сзади B 6, B 10, R 12
освещение спереди F 49
освещенность I 5, I 7
освещенность фона B 5
осмотр V 36
основное изображение F 31
особенность F 4
остов I 65
отблеск B 36, G 12
отверстие /объектива/ A 21
отдельно расположенные объекты I 99
отличительный признак D 26
относительное движение объекта и /теле/камеры O 4
отношение ширины кадра к его высоте I 16, P 22
отношение ширины изображения к его высоте I 16, P 22
отождествление I 3
отражатель C 6, R 15
отражатель луча R 26
отражающий экран R 15
отслеживание контура C 52
отслеживание кривой C 69
отсчет изображения I 55
очистка изображений I 57, I 58
отраженное освещение I 82
охват S 11
оцифрованное изображение D 15
оцифрованные изображения D 15
оцифровка изображений I 55
очувствление дальнодействующими сенсорами F 2
очувствление робота сенсорами ближнего действия N 3
ошибка при переходе от белого к черному W 3
ошибка при переходе от черного к белому B 32

П

падение I 77
падающий свет I 78
память изображения I 49, I 67
память кадра F 40
панкратический объектив P 2
панорамирование P 1, P 3
парадигма Марра M 4
пеленгатор D 20, F 18
пеленг цели T 1

пераунд P 8
передатчик видеосигнала V 15
передача изображений I 69, I 70
передающая трубка I 71
передний фокус F 50
передняя подсветка F 49
перекрестный видеосенсор C 63
перекрестные помехи C 64
перекрестная проверка C 65
перекрывающиеся объекты O 26
перекрытие луча B 16
перемещаемое окно R 20
перенос изображений I 69
"перец" P 7
перспективное преобразование P 9
ПЗИ-камера C 14
ПЗС-камера C 7
пиксел I 35, I 51, I 72, P 6, P 20, P 25, R 23
плоскость визирования V 28
плоскость изображения I 50
плоскость освещения I 9
плоскость осмотра V 28
побитовое отображение B 26
поверка C 1
повышение контраста C 53
повышение яркости H 10
подавление шума путем удаления граничных элементов N 9
подавление шумовых элементов N 7, N 10
подача объектов O 2
подбор M 7
подбор геометрических параметров G 8
подвижная камера A 14
подгонка M 7
подсвечивать B 52
подсчет числа отверстий H 13
подсчет числа углов C 59
подтверждение гипотезы H 20, H 23
подтверждение правильности с помощью СТЗ V 47
подтвержденная гипотеза V 3
подчеркивание контуров E 5
подчеркивание краев E 5
подчеркиватель A 1
показ объектов O 2
покомпонентно запоминаемое изображение C 31
покомпонентный образ C 31
поле градиентов изображения G 16
поле зрения E 31, S 11
поле зрения /теле/камеры C 3
поле изображения I 39
полная кривизна G 1
полное изображение E 19
полностью видимый контур C 30
положение A 28
полосовая компонента B 11
полупроводниковая /теле/камера S 42
полутон G 23

полутоновая шкала G 22
полутоновое изображение G 19, P 23
полутоновое представление изображения G 20
получение изображения I 13
получение разности изображений I 32
поляризационный светофильтр P 33
поляроид P 33
понимание изображения I 47
понимание сцены S 10
поправка вдоль окружности C 15
поправка в радиальном направлении R 2
порог бинаризации B 19
последовательное сканирование S 15
последовательность изображений V 14
последовательный просмотр S 15
построение графического /контурного/ препарата S 35
построение отображения M 2
построение скелетного изображения S 35
построчная развертка L 22
построчное сканирование L 22
потенциальный рельеф C 12, P 1
похожие изображения L 34
похожие ситуации L 34
поэлементное изображение B 26
поэлементное сравнение P 27
появление луча B 17
правило связывания L 29
правильность изображения I 12
преаттентивная фаза P 36
предварительная обработка видеоинформации E 1
предварительный осмотр P 38
предварительный просмотр P 38
представление в виде графа G 18
представление в признаковом пространстве F 12
представление графиком функции G 18
представление кадра F 41
преобразование изображения I 24
преобразование к срединным осям M 11
преобразование Хафа H 17
преобразование центрального проецирования P 9
преобразование цифрового кода в изображение D 14
прибор для обнаружения F 18
прибор для определения направления D 20
признак F 4
признак высокого уровня H 8
признак, инвариантный к ориентации O 19
признак, инвариантный к положению P 34

признаки низкого уровня L 35
признак направления D 18
признаковая пирамида F 10
признак для идентификации I 4
признак, определяемый по ориентации D 18
признак пятна B 38
приспособление A 3
провал чувствительности B 35
проверка гипотезы H 20, H 23
проверка границы B 49
программное обеспечение СТЗ V 29
программно устанавливаемое окно P 40
программные средства обработки и анализа видеоинформации V 29
прогрессивная развертка S 15
проективная матрица P 39
проектор, создающий световое сечение S 37
проекция на просвет B 10, R 12
прослеживание границы B 51
прослеживание контуров C 52
прослеживание кривых C 69
просмотр со считыванием маркеров
пространственная частота S 45
пространственное изображение S 44
пространственное отношение S 46
пространственный элемент V 48
профильтрованное изображение F 16
профиль яркости I 92
процессор обработки изображений I 52
процессор элемента изображения P 30
прояснять B 52
прямая видимость L 25
прямое согласование D 21
прямое сопоставление D 21
пятно B 27
пятнышко B 27

Р

равновеликая проекция E 21
радиальная коррекция R 2
радиальная поправка R 2
разбиение изображения I 28, I 53
разбиение изображения на клетки C 13
разбиение изображения на фрагменты P 28
различение заданной формы S 19
различение по форме S 19
различение по цвету C 27
различение цветов C 27
размах S 11
разметка областей R 18
размытое множество F 55
размытый край S 40
разностное изображение D 9
разность гауссианов D 10

разность изображений D 9
разрешающая способность линзы L 6
разрешающая способность объектива L 6
разрешающая способность /представления/ изображения I 59, R 24
разрядная карта B 26
ракурс A 28
рамка изображения P 21, V 10
расплывание B 41
расплывчатое изображение B 42
распознавание I 3
распознавание объекта O 1
распознавание особенностей F 11
распознавание по признакам F 11
распознавание по текстуре T 6
распознавание по цветовому коду C 26
распознавание по штриховому коду B 12
распознавание цветов C 27
рассеянное освещение D 11
рассеянный свет S 11
расстояние между осями видеосенсоров I 96
расстояние Хемминга H 1
раструб F 23
расфокусирование B 41
расходящаяся диспаратность D 27
расчет площади A 25
расширенное гауссово изображение E 24
режим обучения T 2
резкое изменение яркости B 48
резкое изображение S 26
резкость изображения I 12, I 59
реляционное описание R 19
ресегментация R 22
ретинекс R 25
рецептивное поле R 13
рирпроекция B 10, R 12
рукописный знак H 4
рукотворная сцена I 81

С

самый верхний элемент изображения T 14
самый нижний элемент изображения B 45
сверхвысокая разрешающая способность S 66
сверхразрешение S 66
световая полоса L 16
световая решетка L 10, L 12
световая характеристика C 67
световод L 9
световой планшет L 17
световой поток L 40
световой стол L 17
светодиод L 8
светодиодная матрица L 5
светоизлучающий диод L 8
светопровод L 9
светочувствительная метка P 16
свойство F 4
свойство сходства S 2

связная компонента C 42
связность /областей/ изображения I 22
связный контур C 39
сглаживание изображения I 66
сгусток B 37
сегментация изображений I 63
сегментация, управляемая интерпретацией I 97
сегментация через интерпретацию I 97
сегментированное изображение F 35
секторная развертка S 12
секторное сканирование S 12
сенсор ближней локации P 42
сенсорная информация о положении сочленения J 1
сенсор обнаружения D 5
сенсор приближения P 42
сенсор с встроенным вычислительным устройством I 87, S 38
сенсор СТЗ V 44
серия черных элементов B 29
сжатое изображение S 27
сильная связность D 3
символьное изображение S 72
синтез изображений I 42
синхронизация кадров V 4
синхронизация строк H 16
система "глаз на руке" E 28
система "глаз - рука" E 29
система зрительного очувствления V 40
система координат мира W 11
система координат, связанная с картинной плоскостью P 21
система координат, связанная с видеосенсором V 10
система координат, связанная с объектом B 43
система машинного зрения C 34
система признаков F 13
система технического зрения V 23, V 30
сканирование линии L 26
сканирование по вертикали V 5
сканирование строки L 26
сканирующее устройство для считывания штрихового кода B 13
сканирующий луч S 4
скачок дальности R 4
скелетная линия S 36
скелетная модель W 9
скелетное изображение I 65
скелетное представление S 34, S 35
скос I 37
скорость обработки в темпе смены кадров T 8
скорость обработки в темпе телевизионной развертки T 8

слабая связность S 17
слепое пятно B 35
слияние F 53
слияние информации D 1
слияние информации от множества сенсоров M 23
слияние краев E 9
слияние линий L 24
слияние пятен B 39
слияние ребер E 9
сложное изображение C 32
смежность A 11
смежный элемент изображения C 46
совместная работа робота и СТЗ R 33
совмещение C 37, M 7, S 65
согласование M 7
согласование на основании особенностей F 7
согласование по распределению полутонов S 52
согласование по усредненному полутоновому изображению A 35
согласование стереопары изображений B 24
согласование СТЗ и манипулятора E 30
"соль" S 31
сопоставление J 2, M 7
сопоставление по распределению полутонов S 52
сопоставление по усредненному полутоновому изображению A 35
соприкасающийся контур C 39
соприкосновение J 2
соседство A 11, J 2
соседство в смысле N-связности N 6
составная кривая C 36
составное изображение C 32
сохранение расстояния C 43
спектральное разрешение S 48
способ обучения T 2
справедливость гипотезы H 22
спрямление A 16
сравнение изображения в выбранном окне W 8
сравнение с порогом T 12
средства зрительного очувствления робота R 32
средства технического зрения V 33
срыв B 48
стадиометрия S 51
стадия обучения T 3
стадия работы W 10
стереоизображение S 44
стереоскопическая фотограмметрия S 53
стереоскопическое изображение S 44
стереофотограмметрия S 53
СТЗ V 23, V 30
СТЗ верхнего уровня H 9
СТЗ на основе моделей M 17
СТЗ нижнего уровня L 36
СТЗ низкого уровня L 36
СТЗ, основанная на использовании знаний K 2

СТЗ робота R 32, V 46
СТЗ с видеосенсором, установленным над рабочей зоной O 25
СТЗ с одним видеосенсором M 20
стоп-кадр F 47
стробоскопическое освещение S 56
строчная развертка L 26
строчный усилитель L 18
структура линий L 27
структуризованное освещение S 58
структурированное освещение S 58
суммарная сенсорная информация J 1
схема частотной коррекции A 1
сходящаяся диспаратность C 57
считывание видеосенсором V 43
считывание изображения I 55

Т

таблица поправок C 62
тарирование C 1
твердотельная /теле/камера S 42
текстура изображения I 68
текстурная энергия T 7
текущая гипотеза C 66
телевизионная частота T 18
телевизионный передатчик V 15
телекамера на базе приборов с зарядовой инжекцией C 14
телекамера на базе приборов с зарядовой связью C 7
телекамера на видиконе V 16
телекамера на ПЗИ C 14
телекамера на ПЗС C 7
телекамера с широкоугольным объективом W 5
теоретические основы A 2
тетрарное дерево Q 2
техническое зрение V 23
техническое зрение на основе анализа одиночных изображений M 20
техническое зрение на основе бинарных изображений B 23
техническое зрение на основе знаний K 2
техническое зрение на основе полутоновых изображений G 21
техническое зрение робота R 32
Т-образная граница T 17
топологический признак формы T 15
точечная структура D 30
точка на изображении I 51
точно-грубый алгоритм F 19
точность представления изображения I 12
трапецеидальное искажение кадра F 39
трехмерное изображение S 44

9-1

трехмерное тело T 11
трехмерный /сплошной/ объект T 11
триангуляция по измерениям в одной точке S 31
триангуляция с использованием сервоуправляемых зеркал S 16

У

увеличение изображения I 38, M 1
угломер A 19
угломерные наблюдения A 20
угол визирования V 18
угол возвышения E 14
угол зрения A 29, V 18
угол обзора A 29, V 18
угол схождения C 56, V 2
уголок L 38
удаление невидимых линий H 8
удобная для пользователя система U 4
улучшение /качества/ изображения I 37, I 58
улучшение контраста C 53
упорядочение признаков F 9
управление по информации от СТЗ V 34
управление процессом формирования и проверки гипотез H 21
управление роботом, основанное на анализе изображения I 15
управляемая гипотезами стратегия H 19
управляемое освещение A 5
уровень белого W 1, W 4
уровень интенсивности I 91
уровень серого G 23
уровень черного B 28, B 31
уровень яркости I 91
усиление M 1
усиление контраста C 53
усилитель видеосигнала I 14, V 6
усилитель /канала/ изображения I 14
усилитель сигналов строк L 18
условия видимости V 21
условия наблюдаемости V 21
условный графический символ I 1
усреднение энергетического спектра S 47
усредняющий оператор A 36
установка окна W 7
устранение шумовых элементов N 7, N 10
устройство ввода кадра F 38
устройство запоминания изображений I 49, I 67
устройство оцифровки изображений I 33
устройство сопряжения с СТЗ V 12
устройство формирования изображений I 54

Ф

фагоэвристика P 10
фаза внимания A 32
фаза обучения T 3
фаза "предвнимания" P 36
фантом P 11
фиксированная /теле/камера F 20
фильтрация изображения I 57, I 58
фильтр нулевого контура W 2
фокальная плоскость F 28
фокусное расстояние F 27
фокус расширения F 30
фокус сжатия F 29
фон B 2
фоновая область B 5
фоновая работа B 2
фоновое изображение B 4
формат изображения P 22
формат кадра F 44
формирование изображений I 26, I 41, I 42, I 74
формирование изображений с использованием шкалы серого G 20
формирование кадра F 45
формирование оптических сечений L 15
формирование световых сечений L 15
фотодиодная линейка L 20
фотодиодная матрица M 10
фотограмметрия P 14
фоторезистор P 12, P 15
фотоэлемент с запирающим слоем B 15
фрагмент изображения I 35, I 61, P 17, S 63
фрактальная модель F 34
фрейм мира W 11
фреймовое представление F 41
фронтальная проекция F 48
функциональный преобразователь F 52
функция изменения яркости I 92

Х

характеристика F 4
характерная особенность F 4
хранение изображений I 67
ход развертки S 6

Ц

цветная СТЗ C 29
цветовое зрение C 29
цветовой код C 25
цветочувствительный C 28
целостная модель H 14
целостное изображение E 19
центровка осей A 16
центроид C 10
центр тяжести C 10
центр формы C 10
цепной код C 11, F 46
цифровые видеоданные D 13

Ч

частично видимый контур P 4
частота видеосигнала V 11
частота строк H 15
часть изображения I 35
черно-белая /теле/камера B 27
черно-белое изображение B 21
четкое изображение S 26
численный признак N 13
число Эйлера E 22
число элементов растра R 8

Ш

шаблон маски M 6
шаг по индексу S 55
шина видеосигнала V 7
шкала серого G 22
шумовой контур N 8
шум пропадания строк M 16

Щ

щелевой проектор S 37

Э

электрическое изображение C 12
электронное изменение масштаба изображения Z 4, Z 6
электронно-оптический преобразователь I 71
элементарная область A 33
элемент дальностного изображения R 6
элемент изображения I 35, I 51, I 72, P 6, P 20, P 25, R 23
элемент карты дальностей R 6
элемент с внешним фотоэффектом P 13
элемент с внутренним фотоэффектом P 12, P 15
эмиссионный фотоэлемент P 13
эмитрон E 17
энергия изображения I 36
энергия образа P 5
эпиполярные линии E 21
эскиз 2,5-мерный T 19
эталонный образ R 14
эталонный объект P 41
этап обучения T 3
этап работы W 10
эффект перспективного сокращения F 32

Я

яркое освещение H 11
яркостная картина B 53
яркостное изображение B 53
яркостный контраст L 39
яркостный признак I 89
яркость I 7
яркость изображения I 89

СОДЕРЖАНИЕ

стр

От составителя 3

Английские термины и русские эквиваленты . 4

Сокращения 47

Указатель русских терминов 49

ВСЕСОЮЗНЫЙ ЦЕНТР ПЕРЕВОДОВ ГКНТ И АН СССР -
КРУПНЕЙШАЯ ПЕРЕВОДЧЕСКАЯ ОРГАНИЗАЦИЯ СССР

ВЫПОЛНЯЕТ ПИСЬМЕННЫЕ ПЕРЕВОДЫ

научно-технической литературы и документации по естественным, точным техническим и прикладным наукам более чем с 30-ти иностранных языков на русский и с русского языка на иностранные.

ОТПУСКНАЯ ЦЕНА

за 1 уч.-изд. лист перевода /40000 печатных знаков/

- С английского, немецкого, французского, испанского, итальянского и со славянских языков на русский ..... 80 руб.
- С других западноевропейских языков /кроме перечисленных на русский ..... 100 руб.
- С восточных языков на русский ..... 150 руб.
- С русского языка на английский, немецкий. французский, испанский, итальянский и славянские языки ..... 160 руб.
- С русского на другие западноевропейские языки /кроме перечисленных/ и восточные языки ..... 180 руб.
- Машинный перевод с английского языка на русский ..... от 45 до 60 руб.

ПРЕДЛАГАЕТ НА ПРОДАЖУ

- Системы машинного перевода /СМП/ для ЕС ЭВМ для ППЭВМ с 1990 г./;
- Автоматизированное рабочее место переводчика /АРМП/ на базе ППЭВМ ЕС 1832 /совместно с НРБ/;
- Реферативные базы данных на МЛ по выполненным переводам.

БАЗОВЫЕ ЦЕНЫ

- СМП с английского языка на русский - 60 тыс.руб.;
- СМП с немецкого языка на русский - 40 тыс.руб.; /с 1990 г./
- Реферативные базы данных на МЛ по выполненным переводам - по прейскуранту.

ВЕДЕТ РАЗРАБОТКУ

- Новых поколений СМП и АРМП с улучшенным качеством перевода и с расширенной лексикой;
- Новых СМП и АРМП для других языковых пар и других технических средств;
- Баз лингвистических, лексических и информационных данных.

ИЗДАЕТ

- Ежемесячно указатели выполненных переводов /годовой тираж 120 тыс.экз./;
- Тетради новых терминов по самым актуальным направлениям науки и техники;
- Методические, обзорные, справочные материалы.

ВЕДЕТ ОБЩЕСОЮЗНЫЙ ФОНД ВЫПОЛНЕННЫХ В СССР

переводов, выполняет функции координационного центра.

ОСУЩЕСТВЛЯЕТ ПОДБОР ЛИТЕРАТУРЫ ДЛЯ ПЕРЕВОДА

ВЫПОЛНЯЕТ УСТНЫЙ /СИНХРОННЫЙ/ ПЕРЕВОД

ПРЕДЛАГАЕТ ВАШЕЙ ФИРМЕ УСЛУГИ ПО ШИРОКОЙ И ЭФФЕКТИВНОЙ РЕКЛАМЕ

продукции вашей фирмы среди более 10 тыс. предприятий СССР и зарубежных стран-заказчиков и контрагентов ВЦП.

АДРЕС ВЦП: 117218, Москва, В-218, ул. Кржижановского, 14, корп. 1,
телекс 207366 БДЖ,
международный телекс 411618,
телефоны для справок 124-72-65, 124-72-63

Андрей Александрович ПЕТРОВ

ТЕТРАДИ НОВЫХ ТЕРМИНОВ

№ 162

АНГЛО-РУССКИЕ ТЕРМИНЫ
ПО СИСТЕМАМ ТЕХНИЧЕСКОГО ЗРЕНИЯ РОБОТОВ

Под редакцией
д.ф.-м.н. А.К.Платонова

Редактор Н.П.Панских

Технический редактор Н.К. Дудова

Корректор В.М.Полозова

Подп. в печ. 16.03.90 Формат 60x84/16 Бум.офс. № 2
Печать офсетная. Усл.печ.л. 4,42.
Усл.кр.-отт. 4,61. Уч.-изд.л. 2,83 Заказ № 2587
Тираж 600 экз. Цена 60 коп.

Всесоюзный центр переводов научно-технической
литературы и документации
117218, Москва В-218, ул.Кржижановского,д.14,корп.1

ПИК ВИНИТИ, 140010, Люберцы-10, Моск. обл.,
Октябрьский просп., 403