

像序列中寻找与目标模板最相似候选目标区位置的过程。简单说，就是在序列图像中为目标。运动目标的有效表达除了对运动目标建模外，目标跟踪中常用的目标特性表达主要包括：视觉特征(图像边缘、轮廓、形状、纹理、区域)、统计特征(直方图、各种矩特征)、变换系数特征(傅里叶描绘子、自回归模型)、代数特征(图像矩阵的奇异值分解)等。除了使用单一特征外，也可通过融合多个特征来提高跟踪的可靠性，目前主流的方法有：基于区域匹配跟踪算法、基于轮廓匹配跟踪算法、基于特征匹配跟踪算法。不同的串行通信的传输速率差别极大，有的只有数百bps，有的可达100Mbps。单工通信与双工通信串行通信按信息在设备间的传送方向又分为单工、双工两种方式。单工通信方式只能沿单一方向发送或接收数据。双工通信方式的信息可沿两个方向传送，每一个站既可以发送数据，也可以接收数据。双工方式又分为全双工和半双工两种方式。数据的发送和接收分别由两根或两组不同的数据线传送，通信的双方都能在同一时刻接收和发送信息，这种传送方式称为全双工方式；用同一根线或同一组线接收和发送数据，通信的双方在同一时刻只能发送数据或接收数据，这种传送方式称为半双工方式。云段落】LED灯的驱动器里面都有一个电容，可以把电容理解成一个容量很小的充电电池：当电容内通过电流时，电容会持续充电——充满电以后，电容会一次性将储存的电能量全部释放。LED灯闪烁，就属于后一种情况：电容充电的过程中，灯是熄灭的——由于电容内部电流较小，导致充电速度很慢，所以用肉眼是可以看到电灯熄灭的。当电容充满电后，一次性释放电能，会点亮电灯。但是由于储存的电能量较少，电灯很快就会熄灭——不停的重复充电、放电，肉眼看到的，就是灯闪烁。以家庭为例，所用的电器有感性负载也有阻性负载，因此计算额定电流是 $P = UI$ 和 $P = UI\cos\phi$ 。假设家里的电器总功率为10KW，那么计算得到的电流I为56A。众所周知，家里的电器也不可能同时工作，因此要给予一个同时系数0.6-0.8。因此系数取0.8，计算得到45A。所以家里的总电源线可以用6平方毫米铜芯BV系列的电线电缆。实际使用过程，电线电缆的工作环境温度、电线电缆敷设方式、穿线管内穿线数等都是对电线电缆截面选择有影响的。

[巢湖CPC的认证公司](#)