



**Universidad Nacional de Ingeniería (UNI)**  
Escuela Profesional de  
Ciencia de la Computación  
Sílabo 2024-II

**1. CURSO**

CS361. Computational Vision (Elective)

**2. INFORMACIÓN GENERAL**

<b>2.1 Curso</b>	:	CS361. Computational Vision
<b>2.2 Semestre</b>	:	8 <sup>th</sup> Semester.
<b>2.3 Créditos</b>	:	4
<b>2.4 horas</b>	:	2 HT; 4 HP;
<b>2.5 Duración del periodo</b>	:	16 semanas
<b>2.6 Condición</b>	:	Elective
<b>2.7 Modalidad de aprendizaje</b>	:	Face to face
<b>2.8 Prerrequisitos</b>	:	CS262. Machine learning. (7 <sup>th</sup> Sem)

**3. PROFESORES**

Atención previa coordinación con el profesor

**4. INTRODUCCIÓN AL CURSO**

This course covers fundamental techniques for automated analysis of digital images, essential for applications like medical diagnosis, autonomous vehicles, and surveillance systems. Aligns with ACM/IEEE-CS standards for computer vision.

**5. OBJETIVOS**

- Implement feature extraction and object recognition algorithms using OpenCV/Python.
- Evaluate deep learning methods for semantic segmentation (e.g., Mask R-CNN).

**6. RESULTADOS DEL ESTUDIANTE**

- 1) Analyze a complex computing problem and apply principles of computing and other relevant disciplines to identify solutions. (Usage)
- 2) Design, implement, and evaluate a computing-based solution to meet a given set of computing requirements in the context of the program's discipline. (Usage)
- 6) Apply computer science theory and software development fundamentals to produce computing-based solutions. (Familiarity)

**AG-C08)** Problem Analysis: Identifies, formulates, and analyzes complex computing problems. (Usage)

**AG-C09)** Solution Design and Development: Designs, implements, and evaluates solutions for complex computing problems. (Usage)

**AG-C11)** Tool Usage: Applies modern computing tools in problem-solving. (Familiarity)

**7. TEMAS**

<b>Unidad 1: Digital Image Fundamentals (16 horas)</b>	
<b>Resultados esperados: 1,6,AG-C08,AG-C11</b>	
<b>Temas</b>	<b>Objetivos de Aprendizaje (<i>Learning Outcomes</i>)</b>
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Spatial filtering (Gaussian, Sobel)</li> <li>• Geometric and morphological transformations</li> <li>• Color spaces (RGB, HSV, LAB)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Apply basic image processing operations [Usar]</li> <li>• Calibrate filter parameters for real-world cases [Evaluar]</li> </ul>
<b>Lecturas :</b> [Sze10], [GW18]	

<b>Unidad 2: Epipolar Geometry and Reconstruction (16 horas)</b>	
<b>Resultados esperados: 2,AG-C09</b>	
<b>Temas</b>	<b>Objetivos de Aprendizaje (<i>Learning Outcomes</i>)</b>
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Fundamental and essential matrices</li> <li>• Triangulation and structure-from-motion</li> <li>• Point clouds with Open3D</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Implement 3D reconstruction pipelines [Usar]</li> <li>• Document technical results in reports [Evaluar]</li> </ul>
<b>Lecturas :</b> [HZ04], [Forsyth22]	

<b>Unidad 3: Neural Networks for Vision (16 horas)</b>	
<b>Resultados esperados: 2,AG-C09</b>	
<b>Temas</b>	<b>Objetivos de Aprendizaje (<i>Learning Outcomes</i>)</b>
<ul style="list-style-type: none"> <li>• CNN architectures (ResNet, YOLO)</li> <li>• Transfer learning with TensorFlow</li> <li>• Semantic segmentation (U-Net)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Train models for image classification [Usar]</li> <li>• Collaborate in teams for integrated projects [Usar]</li> </ul>
<b>Lecturas :</b> [Goodfellow16], [He+17]	

## 8. PLAN DE TRABAJO

### 8.1 Metodología

Se fomenta la participación individual y en equipo para exponer sus ideas, motivándolos con puntos adicionales en las diferentes etapas de la evaluación del curso.

### 8.2 Sesiones Teóricas

Las sesiones de teoría se llevan a cabo en clases magistrales donde se realizarán actividades que propicien un aprendizaje activo, con dinámicas que permitan a los estudiantes interiorizar los conceptos.

### 8.3 Sesiones Prácticas

Las sesiones prácticas se llevan en clase donde se desarrollan una serie de ejercicios y/o conceptos prácticos mediante planteamiento de problemas, la resolución de problemas, ejercicios puntuales y/o en contextos aplicativos.

## 9. SISTEMA DE EVALUACIÓN

\*\*\*\*\* EVALUATION MISSING \*\*\*\*\*

## 10. BIBLIOGRAFÍA BÁSICA

- [HZ04] Richard Hartley and Andrew Zisserman. *Multiple View Geometry in Computer Vision*. Cambridge University Press, 2004. DOI: 10.1017/CBO9780511811685.
- [Sze10] Richard Szeliski. *Computer Vision: Algorithms and Applications*. Springer, 2010. DOI: 10.1007/978-1-84882-935-0. URL: <https://szeliski.org/Book/>.
- [He+17] Kaiming He et al. “Mask R-CNN”. In: *IEEE ICCV* (2017). URL: <https://arxiv.org/abs/1703.06870>.
- [GW18] Rafael Gonzalez and Richard Woods. *Digital Image Processing*. 4th. Pearson, 2018.