

# 修改表（第4次印刷）

{红色花括号中为说明}

页 行	原	正
<b>第1章</b>		
25 1-9	光轴及成像平面边缘及光心间连线	光心到成像平面边缘连线与光轴
<b>第2章</b>		
42 倒7	满足指数	满足对数
<b>第3章</b>		
54 倒13	3.1.2 节	3.2 节
<b>第4章</b>		
95 (4.4.8)上1	阶为 $n$ 的巴特沃斯陷波 阻断滤波器包括三对陷波：	一个包括三对陷波的阶为 $n$ 的巴特沃斯 陷波阻断滤波器为
<b>第5章</b>		
121 (5.4.6)上2	$L(x, y)$	$L(u, v)$
<b>第6章</b>		
131 图 6.1.5 右图	{ $J$ 和 $S$ 对换}	
132 倒2	左下角	左边的
<b>第9章</b>		
207 3	模块{两处}	模板{两处}
207 4	模块	模板
207 6	模块	模板
<b>第11章</b>		
258 (11.2.6)上1	$N-1$	$I-1$
<b>第12章</b>		
281 图 12.1.3	{图中部有上下两个 $C$ ，除去下边的那个}	
289 (12.4.2)	$C(s, t)$	$C(s, t)$ { $C$ ，黑斜体}

## 第 13 章

305 倒 12

310 倒 3

319 1

称为跟踪运动

图 13.3.2(d)。

差距大于一个阈值

称为平移运动或跟踪运动

(*d*)。

差大于一个给定阈值

## 索引

378 左 1

378 左 20

CT

compound video

computed tomography

composite video