传统方式：精度高；但对于低纹理区域会产生黑洞（无特征点的区域无法计算深度）

深度学习：速度快，且每点都能估计出深度；但是单目时，深度的尺度无法保证

问题

（1）车辆等变动的物体会影响结果吗

（2）img->depth？？

（3）视频流本质是运动信息，具备时序性和连贯性，但在本文没用上啊

（4）对于无法在临近的图片里找到的像素，唯一的约束不就是保边滤波了吗，不合理

想法：

1. 只是车辆能不能考虑2d的地图做辅助，y轴应该平移很小