深度值大于0，假如计算得到的深度图是CV\_32F，保存方法如下

depth = cv::max(cv::min(depth\*1000, 65000.0), 0.0);

depth.convertTo(depth, CV\_16U);

乘以1000是自定义，防止小数点丢失，生成点云时需要再除以这个倍数。