# **实验四：立体视觉**

组员：梁耀宗 李阔

# **实验结果**

**Tentacle数据集both模式重建的深度模型**

**图片包含 地图

描述已自动生成**

**从上图可以看到，both模式下对深度的细节信息保留的更多，但同时受噪声影响较大，表面不是很平整，有些部分不太容易区分深度信息。**

**Tentacle数据集depth模式重建的深度模型**

**图片包含 图示

描述已自动生成**

**从上图可以看出，depth模式下受噪声影响较小，同时表面光滑，效果较好，深度信息区分明显，更有立体感**

**Cat数据集normals模式下重建的深度模型**

**图形用户界面

描述已自动生成**

**数据集色彩简单，光度区分较好，所以这张图基本很好的重建了深度信息**

**Flowers数据集depth模式下重建的深度模型**

**图示

中度可信度描述已自动生成**

**由上图看出，depth模式下，模型呈现锥形，可能是由于单应映射的缘故，深度朝着光心方向延申。**

**。**

**工作量比例：梁耀宗 18030100139 50%**

**（光度测量立体视觉，平面扫描立体视觉代码实现）**

**李阔 18030100224 50%**

**（泊松方程重建深度图，数据测试与debug）**