本题目程序在 VS2017 环境下利用 OpenCV3.3 以及 MFC 开发完成。整体界 面如图1:



图 1:程序整体界面

运行程序时,第一步:在右下角输入左右相机图片的地址路径(路径不要带 中文!),然后点击"导入图片",此时左右相机的图像将分别显示在左上角的两个 图相框如图 2 和图 3,

C:\Users\yangxiaohong\Desktop\left\_cor.bmp

左图地址



图 3

第二步:在左边参数输入的部分输入相机的内外参数并点击"校正"(现在文本框中已经默认输入了适用于本题目的参数,如要用别的双目视觉系统的图片,直接修改即可),如图 4

	左视相机参数	右视相机参数		
焦距(像素)	4334.09568 焦距(	像素) 4489.5577	4507.13412	
主点坐标(像素)	959.5	标(像素) 801.86552	530.72579	
	相对于虚拟焦平面的外参	图像分辨率 1920	× 1024	
旋转向量	0.04345 -0.05236 -0.0181			
平移向量(毫米)	-518.97666 1.20629   9.14632			
左相机畸变矩阵				
0	0 0 0			
右相机畸变矩阵				
0	0 0 0			
	校正BM	算法匹配	SGBM算法匹配	

图 4

此时左右图片已经校正完成,如图 5

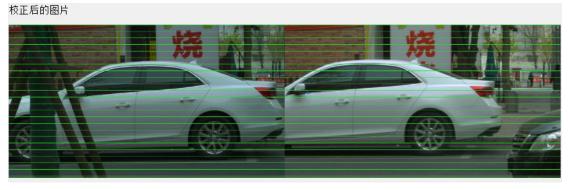


图 5

第三步,在匹配参数处输入所要设定的参数,(在 BM 算法和 SGBM 算法的参数中,对视差生成效果影响较大的主要参数是 BlockSize、NumDisparities 和 UniquenessRatio 三个,所以此处只设置这三个参数值的文本框,其余参数程序已默认设置好。)然后点击"BM 算法匹配"或"SGBM 算法匹配",如图 6(BM 算法匹配时间较快只需几秒钟,但效果一般,而 SGBM 算法匹配时间较长,但匹配效果较好)SGBM 算法匹配用默认参数即可,而 BM 算法匹配将"SAD 窗口大小"改

BY

## 为5效果较好。

9.14632	匹酉	己参数
	防止误匹配参数	6
0	SAD窗口大小	1
0	视差窗口大小	26
BM算法匹配		

图 6

以点击"SGBM 算法匹配"为例, 点击后出现如图 7 对话框, 点击"确定"开始匹配, 匹配期间请耐心等待, 尽量不要对其有别的操作! 匹配成功后结果如图 8



图 7

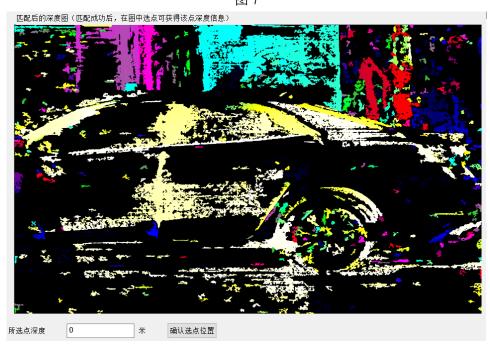


图 8

第四步,将鼠标移至匹配后的深度彩图中,鼠标箭头变成"十"的形状,鼠标 左键单击想要查看深度信息的地方,然后点击下方的"确认选点位置",即可在左 侧文本框看到所选点的深度信息,如图 9



第五步,在"数据导出地址"处输入想要将数据导出的地址即文件名称(文件 可以是 txt. xls 等文件), 然后点击"导出数据"将自动生成文件并将数据导入文件 中,但是文件名不要是中文名,路径也不要带中文!如图 10 和图 11



24. Autalio