

Q1 : Les deux images doivent être échantillonnées dans un plan parallèle à la base.

Q2 : Il s'agit d'homographies.

Q3 : Pour garantir que les deux images ont la même hauteur, et s'assurer que les correspondances de points entre les deux images se trouvent sur la même ligne de l'image.

Q4 : En estimant la hauteur du plus grand objet dans la scène, on peut calculer les disparités minimale et maximale, donc l'intervalle de disparité.

Q5 : L'image correl.tif fournit une carte de corrélation qui mesure la similitude entre les fenêtres de pixels correspondantes dans les images gauche et droite.

Q6 : L'image dispa.tif fournit une carte de disparité qui pour chaque point de l'image gauche, donne la disparité correspondante de son meilleur match dans l'image droite

Q7 : Intervalle de disparité trop grand → Risque de mauvaises correspondances entre les deux images, donc une mauvaise reconstruction.

Intervalle de disparité trop petit → Risque de reconstruction incomplète de la scène car tous les points n'auront pas pu trouver de correspondance.

Q8 : Si l'on fait grandir le rayon de disparité, la carte de disparité est plus floue, avec des bords moins définis, cela a le même effet que d'augmenter l'intervalle de disparité.

Q10 : La méthode de symétrisation consiste à effectuer la corrélation croisée entre l'image gauche et l'image droite, puis entre l'image droite et l'image gauche, et enfin à combiner les résultats des deux pour obtenir une carte de disparité symétrique.