



Disparity e V-disparity

Corso di Fondamenti di
Visione Artificiale
AA 2020/2021

Input

- Immagini stereo
 - R.pgm e L.pgm
 - Già rettificate




Esercizio #1

- Calcolare l'immagine di disparità usando SAD - Sum of Absolute Distances
 - Usare finestra $W \times W$ con W passato come argomento
 - Dato pixel (r, c) su $L.pgm$
 - Confrontare vicinato $W \times W$ con vicinati possibili candidati destra
 - Dove la somma delle differenze in valore assoluto è minore \rightarrow candidato
 - Salvare valore di disparità d in immagine di uscita in posizione (r, c)
 - Limitare range di ricerca di d tra $[0, 127]$



Esercizio #1

- Usare la seguente funzione:




- void SAD_Disparity(
 const cv::Mat &l,
 const cv::Mat &r,
 unsigned short w_size,
 cv::Mat & out); 

- Esempio di esecuzione

- ./simple ../images/L.pgm ../images/R.pgm 7

Esercizio #1

■ Hints

- su quale riga dell'immagine destra devo cercare il corrispondente del pixel di destra? 
Le immagini sono rettificate, quindi i piani immagine sono paralleli e complanari.
- una volta nota la riga, quali colonne ha senso esplorare? Quelle di destra o quelle di sinistra? 
- si puo' fare con 5 cicli innestati 

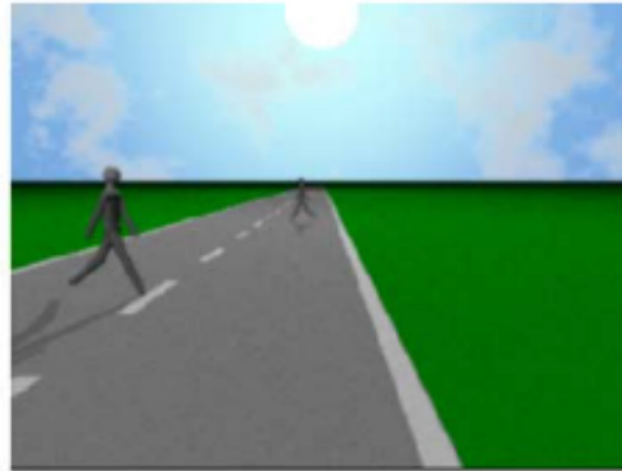
V-Disparity

- La V-Disparity è una particolare tecnica “semplificata” di confronto stereoscopico
- Le righe delle due immagini vengono confrontate contando per ogni possibile disparità il numero di pixel che corrispondono e creando un istogramma
- Quindi un istogramma per riga → nuova immagine con lo stesso numero di righe e numero di colonne uguale a intervallo disparità considerate

V-Disparity



Left image






Right image



V-disparity



V-Disparity

- Due approcci
 - Parto da immagine disparità → maggior precisione 
 - Direttamente confronto pixel a pixel → più veloce 
- Il risultato può essere ulteriormente elaborato estraendo
 - Retta obliqua → informazione su orientazione piano
 - Image stabilization 
 - Segmenti verticali → informazioni su ostacoli

Esercizio #2



- Usando il risultato dell'esercizio precedente:
 - Creare una nuova immagine `vdisp` di larghezza pari a 128 in cui si codifichi riga per riga la V-disparity tra le due immagini in ingresso
 - Usare come prototipo:
 - `void VDisparity(const cv::Mat & disp, cv::Mat & out)`

Esercizio #3



- Calcolare l'immagine di V-Disparity direttamente dalle due immagini in ingresso
- Usare un confronto pixel a pixel
 - `void V_Disparity(
 const cv::Mat &l,
 const cv::Mat &r,
 cv::Mat & out);`