|  |  |
| --- | --- |
| 实践作业5-使用 python，通过立体匹配得到两张图像的视差图 | |
| 实  验  内  容 | 图像视差匹配，通过立体匹配得到两张图像的视差图，需要详细的实验过程和结果分析。 |
| 实  验  思  路 | 载入左右两张图像。设置视差搜索范围和块大小等参数。进行立体匹配,得到视差图。显示视差图。 |
| 实  验  步  骤 | 1. 使用 cv2.imread() 函数载入左右两张图像。 2. 创建一个 cv2.StereoBM\_create() 对象,设置视差搜索范围和块大小等参数。这里设置了视差搜索范围为64,块大小为21。 3. 调用 stereo.compute() 函数进行立体匹配,得到视差图。 4. 使用 cv2.imshow() 显示视差图。 |
| 实  验  结  果 | 左图：  leftleft1  右图：  rightright1  视差图：  Disparity1_1Disparity_2Disparity_1Disparity1_2 |