

## Desafío 12 – Visión por Computador

Calcular imágenes de disparidad de las secuencias y compararlas con el ground truth proporcionado.

Los materiales propuestos son las imágenes (ya rectificadas) disponibles en

<https://doi.org/10.5281/zenodo.5660378>

para la experimentación han sido seleccionadas de

<https://vision.middlebury.edu/stereo/data/scenes2014/>

El proceso a realizar consiste en hacer uso de funciones similares a disparity para calcular la imagen de disparidad entre las  $im_0$  y  $im_1$ .

Comprobar la robustez del sistema probando la disparidad entre  $im_0$  y  $im_E$ ,  $im_0$  y  $im_L$ .

Observaciones: calib.txt tiene las disparidades máxima y mínima en los valores  $v_{min}$ ,  $v_{max}$