**答辩问题**

问题一：为什么要做跨光谱立体匹配，想要解决什么问题？

本课题针对现有双目结构光系统存在的不足，提出一种新型硬件系统，新型硬件系统具有跨光谱的不对称输入，而且目前许多深度感知模组都具有跨光谱的输入，因此解决跨光谱立体匹配，能够解决新系统存在的问题，同时具有广阔的应用价值。

问题二：它的应用领域在哪里

跨光谱立体匹配的应用领域主要是需要深度感知的应用场景，如三维测量、无人机、机器人和自动驾驶等，尤其是自动驾驶领域，它跨光谱的感知系统具有很强的依赖性，同时像如今的深度相机一般都到有跨光谱的硬件设备。

问题三：课题研究最主要的难点在哪

课题研究最主要的难点在于，基于跨光谱图像对的立体匹配方法研究。因为现有的方法大多是基于对称图像对进行的，当跨光谱不对称图像对作为输入时，现有方法会出现许多问题，本课题的研究重点和难点也就是集中在这个地方。