

七、列出图搜索方法中代价计算的定义，并求出各代价。自上而下的最小代价通路是什么（给了一个4x3的网格）（15分）

八、立体视觉计算

（1）双目立体视觉系统（如下面左图所示）中，如设世界坐标原点为相机1和相机2光心的中心处（如图所示的O点），图像坐标在各图像中心，试给出深度Z计算公式的推导过程。（7分）

（2）在该坐标系下， $\lambda=0.04\text{m}$ ， $B=0.4\text{m}$ ，有P、Q、R、S四个点，四个点均在ZX平面内，其中 $x_1^P=0.01\text{m}$ ， $x_1^Q=0.008\text{m}$ ， $x_1^R=0.03\text{m}$ ， $x_1^S=0.024\text{m}$ ，

$x_2^P=-0.03\text{m}$ ， $x_2^Q=-0.024\text{m}$ ， $x_2^R=-0.01\text{m}$ ， $x_2^S=-0.008\text{m}$ ，算出四点在Z和X方向的坐标 (X^P, Z^P) ， (X^Q, Z^Q) ， (X^R, Z^R) ， (X^S, Z^S) ，并在右图画出四个点的位置（给出坐标）（8分）

