

实验报告

立体匹配可以从一对立体图像中恢复三维场景信息。这项技术基于人类立体视觉的原理，通过比较左右两幅图像中的相应点，计算这些点之间的视差，恢复出场景的深度信息。

实验中使用了 `cv2.StereoBM`，这是 OpenCV 提供了一种基于块匹配（Block Matching）的立体匹配算法。块匹配，即在左右图像中搜索匹配的块，通过比较块的相似性来计算视差。在左右图像的相同水平线上，搜索能够使匹配块之间的相似性度量最小的位移，从而确定视差值。

`disparity = stereo.compute(left_image, right_image)`可以得到视差图。

实验结果

视差图结果符合预期

