Desafio 12

Objetivo: calcular imágenes de disparidad de las secuencias y compararlas con el ground truth proporcionado

Materiales: 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/

Proceso

1. Usar las funciones similares a disparity para calcular la imagen de disparidad entre las im0 y im1.
2. Comprobar la robusted del sistema probando la disparidad entre im0 y imE, im0 y imL.

Observaciones: calib.txt tiene las disparidades máxima y mínima en los valores vmin, vmax