核心思想：SGM 本质上是全局立体匹配算法的改进，以融合多方向一维路径信息的方法近似获得二维信息

特点：该类算法是图割算法与动态规划算法的折中表现，在取得致密视差图的同时仍保留较高的时间效率。对噪声表现出鲁棒性，对弱纹理的处理仍有不足。