

论文与报告

立体视觉中的三目匹配方法研究

[任重](#) [邵军力](#)

(解放军理工大学)

Abstract 本文提出了利用金字塔图传播匹配的三目基元立体视觉方法. 该方法中匹配起始三元组的选择建立在透视投影的可靠基础之上, 而进行传播匹配可以加速计算, 并避免了可能的误匹配. 传播匹配利用立体图像组在二值边界图像金字塔图中的结构相似性, 而整个匹配结果的考察与认定是通过传播率的比较实现的. 该方法能够有效地克服双目立体视觉方法的某些本质局限性, 确保匹配结果精确可靠.

Keywords [立体视觉](#); [特征基元](#); [匹配](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24