

Disparity da coppia stereo non calibrata (con Matlab)

1. Rilevare feature nelle immagini → *detectSURFFeatures*.
2. Calcolare i descrittori delle feature → *extractFeatures*.
3. Trovare le associazioni tra feature delle due immagini → *matchFeatures*.
4. (Opzionale) Mostrare le associazioni → *showMatchedFeatures*.
5. Stimare la matrice fondamentale → *estimateFundamentalMatrix*.
6. (Opzionale) La stima della matrice fondamentale riconoscerà automaticamente le associazioni non valide. Mostrare le associazioni valide → *showMatchedFeatures*.
7. Stimare le trasformazioni per rettificare le immagini → *estimateUncalibratedRectification*.
8. Rettificare le immagini → *rectifyStereoImages*.
9. Calcolare la disparity → *disparitySGM*.

Altre funzioni utili:

- *imshowpair* → mostra una coppia di immagini affiancandole;
- *stereoAnaglyph* → sovrappone due immagini da una coppia stereo, evidenziandone le differenze.