

# TECNOLOGIA STEREO MATCHING GUIDATA

ALMA MATER STUDIORUM-UNIVERSITÀ DI BOLOGNA



L'invenzione si riferisce ad una metodologia per l'integrazione in sistemi di stima della profondità basati su apprendimento automatico da immagini (stereo matching, ecc) di informazioni ottenute tramite sensori di profondità attivi (ad esempio, Lidar) o da algoritmi non basati su apprendimento, usati come guida.

**Protezione:** Internazionale

**Inventori:** Stefano Mattoccia, Davide Pallotti, Matteo Poggi, Fabio Tosi

## INVENZIONE

La presente invenzione riguarda un metodo di determinazione della profondità da immagini e relativo sistema. Più dettagliatamente l'invenzione concerne un metodo per la determinazione della profondità da immagini digitali, studiato e realizzato in particolare per incrementare l'efficacia di soluzioni secondo lo stato dell'arte per la determinazione della disparità in immagini, e quindi per la determinazione della profondità dei punti della scena di una immagine, basate su apprendimento automatico e non, utilizzando informazioni sparse ottenute esternamente al processo di determinazione della profondità come guida, intendendo per sparse Informazioni con densità uguale o inferiore rispetto a quella delle immagini oggetto di elaborazione.

## VANTAGGI

- Correzione della stima della profondità anche in condizioni avverse;
- Processo di stima della profondità affidabile;
- Miglioramento capacità di guida e di robustezza.

## APPLICAZIONI

- Integrazione in sistemi di guida autonoma;
- Applicazioni industriali, robotica, etc.;
- Realtà aumentata.

## CONTATTI

Knowledge Transfer Office

[www.unibo.it/brevetti](http://www.unibo.it/brevetti)

051 20 80 635 - 683

[kto@unibo.it](mailto:kto@unibo.it)



ALMA MATER STUDIORUM  
UNIVERSITÀ DI BOLOGNA