* Prolonger la grille, en haut (mais qui est en bas pour le repère Y)
* Prolonger la grille, en bas (mais qui est en haut pour le repère Y)
* Situer la ligne de définition au centre de l’image, pour pouvoir faire décalage ensuite
* Trouver la manière de calculer les coordonnées GPS, en fonction de la direction de la caméra et la position GPS de la caméra
* Renvoyer la distance en X et en Y, renvoyer l’intervalle des coordonnées GPS
* Tester sur une image du Pic St Loup
* Transformer sous forme de classe, avec comme caractéristiques x\_inf, x\_sup, y\_inf, y\_sup
* Donnée sup : Ymax (qui est en réalité Y\_min), Ymin (qui est Ymax, et est la taille de l’image ; pour X, il faut que ce soit relié à Y\_min. On doit avoir Xmax (de part et d’autre) relié à Ymin

Classe avec élément de détection, et quand on clique ça renvoie

On crée des polygones, qui possèdent des coordonnées, et quand on cliquera dessus ça renverra les bords + prochaine étape, traduire en coordonnées GPS

Issus in Y\_haut to fix