

Documentation utilisateurs

Calibrage de la caméra

Dans le terminal, aller dans le dossier de PTAM et taper « *CameraCalibrator* ». Le programme de calibrage de la caméra se lance.

En appuyant sur « *Grabframe* », prendre au minimum 4 photos du quadrillage sous des angles de vue différents (plus il y a de points de vue différents, mieux c'est)

Cliquer ensuite sur « *Optimize* » afin de lancer l'optimisation du code en fonction des images capturées précédemment.

Utilisation de PTAM

Dans le terminal, taper « *./PTAM* » pour lancer le programme. Un cadre bleu s'affiche à l'écran.

Faire correspondre le toit du bâtiment E avec ce cadre. Appuyer au choix sur la barre d'espace ou sur le bouton « *Space* » une première fois et déplacer légèrement et horizontalement la caméra avant d'appuyer une seconde fois sur « *Space* ».

Le plan de la réalité augmentée s'affiche alors sous la forme d'une grille. Cliquer par la suite sur « *DrawAR* » afin d'afficher les bâtiments.

Utiliser si nécessaire les boutons « *Zoom+* » et « *Zoom-* » pour ajuster la taille des bâtiments en fonction de celle de ceux de la maquette.

Utilisation du bouton « *Rotate* »

Si, lorsque l'on affiche les bâtiments en réalité augmentée, il ne sont pas orientés de manière convenable, on peut, avec ce bouton, leur faire subir une rotation de 90° (dans le sens inverse des aiguilles d'une montre). Il faut ensuite appuyer sur « *Reset* » et recommencer à l'étape du carré bleu.

Utilisation du bouton « *Reset* »

Si le calibrage effectué ne convient pas à l'utilisateur, il suffit de cliquer sur ce bouton afin de tout effacer et de recommencer à l'étape du carré bleu.

Précautions d'emploi

- Ne pas bouger la caméra trop rapidement (plus on bouge lentement, meilleur sera le suivi par la suite).
- Eviter les reflets.