



Haute école d'ingénierie et d'architecture Fribourg
Hochschule für Technik und Architektur Freiburg

Projet de Semestre 5 / 2020-2021

Filière d'Informatique

Système de localisation basé sur la vision par ordinateur

PV 12 : Mesures de l'amélioration logicielle

06.01.2020

Denis Rosset

Proposé par : **Denis Rosset**

Superviseurs : **Jacques Supcik**
Nicolas Schroeter

Hes·SO

Haute Ecole Spécialisée
de Suisse occidentale
Fachhochschule Westschweiz

Séance 12

Le 06.01.2020, de 9h30 à 10h15, via MS Teams

En présence de :

- Denis Rosset, *Étudiant en Informatique*
- Jacques Supcik, *Professeur en filière Informatique et Télécommunication, Superviseur*
- Nicolas Schroeter, *Professeur en filière Informatique et Télécommunication, Superviseur*

1 Validation PV11

Le pv 11 est validé

2 Présentation des mesures de précision grâce à l'amélioration logicielle

M. Rosset a présenté des résultats qui montrent une amélioration par rapport aux mesures précédentes. Ces mesures sont suffisamment précises pour détecter les ennemis.

3 Présentation des mesures de précision grâce à la nouvelle matrice

M. Rosset a présenté des résultats qui ne montrent pas forcément une amélioration par rapport aux mesures précédentes.

4 Présentation du concept de support

M. Rosset a présenté un concept de support qui permet de placer la caméra et le Jetson Nano efficacement et avec toujours le même angle.

5 Autres points discutés

Le choix de ne pas tenter de continuer à améliorer la précision a été pris par M. Rosset et a été validé par les experts. Les prochaines étapes à implémenter sont un fichier de configuration et la communication avec le robot.

6 Points ouverts, activités et échéances

Quoi	Qui	Pour Quand
Présentation du fichier de configuration	Denis Rosset	13.01.2020
Présentation de l'implémentation de la communication	Denis Rosset	13.01.2020