



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 06 : Fin du sprint d'analyse

11.11.2020

Denis Rosset

Proposé par : **Denis Rosset**

Superviseurs : **Jacques Supcik**
Nicolas Schroeter

Hes·SO

Haute Ecole Spécialisée
de Suisse occidentale
Fachhochschule Westschweiz

Séance 04

Le 11.11.2020, de 9h30 à 10h05, 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 PV04

Le pv 05 est validé.

2 Retour sur la documentation

Les commentaires suivants ont été donnés :

La documentation devrait prendre la forme d'une réalisation concrète avec un fil conducteur et non pas un journal de travail.

Les sprints devraient être distribués dans les différents chapitres de la documentation

Un chapitre sur la réalisation des tests doit figurer dans la documentation

Le rapport doit répondre à la question du « pourquoi »

La récupération des informations 3d sur un plan 2d doit être expliquée

3 Sprint 2 (prototype sans communication)

Définir si le grand angle pose un problème pour la précision de l'algorithme

Utiliser la statistique pour gagner en précision

4 Points génériques

Une analyse de la déformation hardware des caméras (changement des couleurs, du focus, etc...)

Questions à se poser dans les prochains sprints :

Est-ce qu'utiliser plusieurs fois l'algorithmes permet d'avoir de meilleurs résultats ?

Est-ce que l'algorithme utilisé est réellement efficace ou existe-il un meilleur algorithme

5 Décisions prises

Début du 2^{ème} sprint.

6 Points ouverts, activités et échéances

Quoi	Qui	Pour Quand
Présentation d'images sans la déformation due à l'objectif	Denis Rosset	18.11.2020