## Universit $\tilde{\mathbf{A}} \textcircled{\mathbf{c}}$ de Cergy-Pontoise

Cours d'informatique embarqué et robotique - Pierre Andry

# Tracking couleur

Vilain Matthieu et Quentin Gerard L3 CMI SIC

#### Résumé

Cette  $\exp \tilde{A}$ ©rience  $\tilde{A}$   $\tilde{A}$ ©tait  $r\tilde{A}$ ©alis $\tilde{A}$ © dans le cadre du cours d'informatique embarqu $\tilde{A}$ ©e et robotique de l'universit $\tilde{A}$ © de Cergy-Pontoise enseign $\tilde{A}$ © par Pierre Andry. Le but de cette  $\exp \tilde{A}$ ©rience est de  $r\tilde{A}$ ©aliser un dispositif de tracking "pan-tilt" suivant une couleur  $\Pr \tilde{A}$ ©f $\tilde{A}$ ©rentielle. Dans un premier temps nous allons voir l'efficacit $\tilde{A}$ © d'une  $m\tilde{A}$ ©thode d'asservissement sur une cible fixe puis essayer sur cible mouvante et enfin essayer une autre  $m\tilde{A}$ ©thode d'asservissement. Enfin nous verrons comment nous avons essay $\tilde{A}$ © d'am $\tilde{A}$ ©liorer la d $\tilde{A}$ ©tection de la couleur afin d'am $\tilde{A}$ ©liorer le tracking.

### 1 Asservissement

Test

# 2 Traitement d'image

Test

### 3 Conclusion

Test