



télécom
saint-étienne

école d'ingénieurs
nouvelles technologies

Projet Vision

Documentation technique

Auteurs :

M^{lle} Léa BONHOMME
M. Maxime SAUVIAT
M. Claude-Alban
RANÉLY-VERGÉ-DÉPRÉ

Encadrants :

M^{me} Anne-Claire LEGRAND
M. Bernard BAYARD
M. Alain HERAUT

Version 0.1 du
15 janvier 2017

Table des matières

Introduction	1
1 Présentation du système de vision	3
1.1 Spécifications	3
1.1.1 Statistiques sur les marrons	3
1.2 Description du système	4
1.2.1 Schéma du montage	4
1.2.2 Le tapis	4
1.2.3 La cabine d'éclairage	4
2 Caractéristiques optiques du système	7
2.1 Spécifications optiques	7
2.1.1 FOV	7
2.2 Choix du capteur	8
2.2.1 Type de capteur	8
2.2.2 Technologie du capteur	8
2.3 Choix de l'optique	8
2.3.1 Monture	8
2.3.2 Grandissement	8
2.3.3 Focale	8
2.3.4 Distance de travail	9
2.4 Résolution du système	9
3 Caractéristiques de l'éclairage	11

3.1	11
4	Description du traitement d'image	13
4.1	L'interface graphique	13
Conclusion		15

Table des figures

1.1	Histogrammes de répartition sur l'échantillon statistique	3
1.2	Schéma du montage	5
4.1	Capture d'écran de l'interface graphique	14
4.2	Vue rapprochée des différentes fenêtres	14

Liste des sigles et acronymes

FOV	<i>Field of View</i>
LED	<i>Light-Emitting Diode</i>
PVC	<i>PolyVinyl Chloride</i>
CCD	<i>Charge-Coupled Device</i>

Introduction

Le but du projet est de construire un système de vision permettant de détecter, mesurer et discriminer des marrons pour deux applications différentes :

- la crème de marrons
- les marrons glacés

Le système fournira, potentiellement, la position des marrons sur le tapis pour qu'ils soient par la suite gérés par un automate industriel.

Chapitre 1

Présentation du système de vision

1.1 Spécifications

1.1.1 Statistiques sur les marrons

Un échantillon de 21 marrons a été prélevé pour caractériser la production. Leurs dimensions les plus grandes ont été reportés dans le graphique 1.1

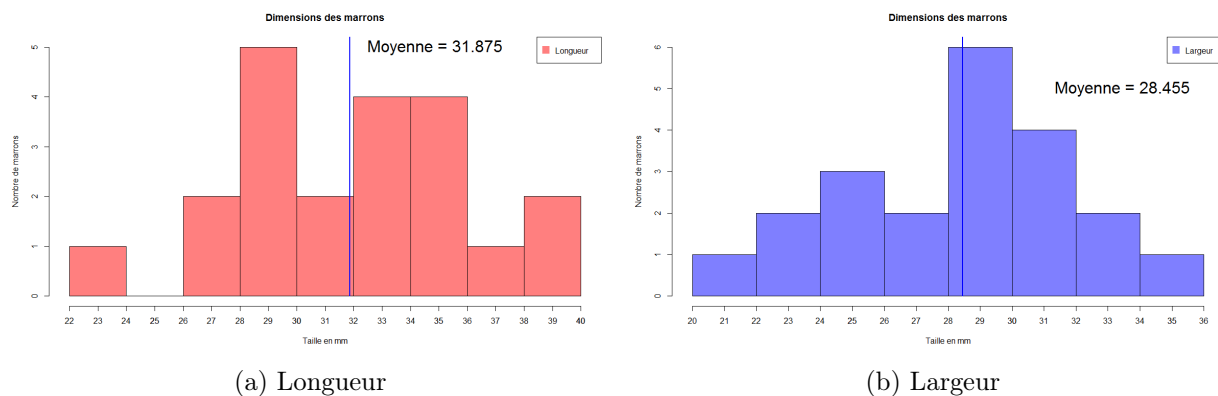


FIGURE 1.1 – Histogrammes de répartition sur l'échantillon statistique

Les marrons seront donc répartis en deux classes :

- Les marrons de dimension la plus petite inférieure à 28 mm
- Les marrons de dimension la plus petite supérieure à 28 mm

La première classe sera destinée à la production de crème de marron.

La deuxième classe sera destinée à la production de marrons glacés.

1.2 Description du système

1.2.1 Schéma du montage

Le système est constitué d'un tapis entouré d'une cabine pour l'isolation de l'acquisition suivi d'un bras robotisé permettant de récupérer les marrons considérés comme acceptables (voir figure 1.1). On peut trouver toutes les dimensions inhérentes au montage sur la figure (1.2).

1.2.2 Le tapis

Le tapis en PVC lisse est de couleur verte pour contraster avec la couleur des marrons éclairé en LED verte (voir chapitre 3 pour plus de détail). La couleur reste moins sensible à la salissure qu'un tapis blanc et est facilement accessible dans le monde industriel.

1.2.3 La cabine d'éclairage

Pour un éclairage diffus, la cabine sera en polystyrène blanc. Ces dimensions seront les suivantes : 900 mm x 700 mm avec un trou de 80 mm de diamètre.

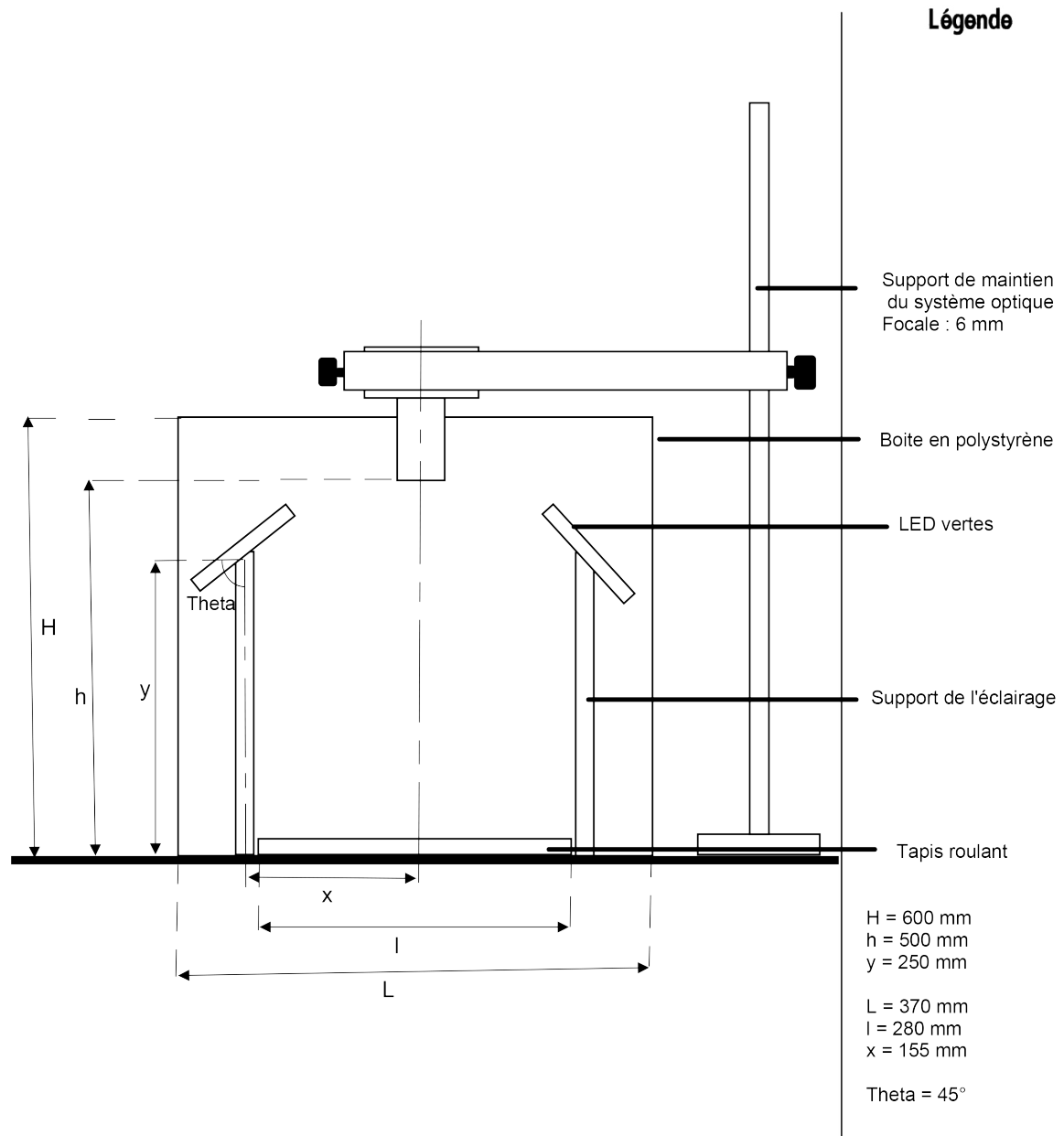


FIGURE 1.2 – Schéma du montage

Chapitre 2

Caractéristiques optiques du système

2.1 Spécifications optiques

2.1.1 FOV

On considère que les marrons font, comme décrit dans le chapitre 1, au plus 50 mm de diamètre au maximum en les approximant de manière sphérique. Nous allons maintenant calculer le champ de vision minimum pour un marron théorique défini précédemment.

La formule utilisée sera la suivante :

$$FOV = (D_o + V_o) (1 + T) \quad (2.1)$$

où

FOV est le champ de vision de la caméra

D_o est la taille maximum de l'objet considéré

V_o est la tolérance vis-à-vis de la position de l'objet dans le champ de vision

T est la tolérance vis-à-vis du champ de vision

Ainsi, en tolérant une position du marron pouvant varier de 1 cm du centre de l'image ($V_o = 10$ mm), en prenant la taille théorique considérée du marron ($D_o = 50$ mm) et une tolérance de 10 ($T = 10$), on obtient

$$FOV = 66 \text{ mm}$$

.

Un marron prend ainsi un carré de 66 mm pour son traitement correct.

2.2 Choix du capteur

2.2.1 Type de capteur

Une caméra matricielle sera utilisée pour le traitement.

2.2.2 Technologie du capteur

La caméra sera un capteur CCD monochromatique 1/3" de 640 pixels sur 480 pixels à 256 niveaux de gris (8 bits).

2.3 Choix de l'optique

Devant la cadence de la chaîne de production à respecter le système adopte une optique grand-angle $f = 6\text{mm}$.

2.3.1 Monture

Le capteur utilisé force l'utilisation d'une monture de type C.

2.3.2 Grandissement

Le grandissement est donnée par la formule suivante :

$$\gamma = \frac{\overline{A'B'}}{\overline{AB}} \quad (2.2)$$

avec

γ est le grandissement

$\overline{A'B'}$ est la taille de l'image sur le capteur (on peut déjà considérer tout le bord le plus court du capteur : 3.6mm)

\overline{AB} est la taille du champ de vision (on essaiera de contrôler de 15-20 marrons en même temps $66 \times 3 = 198\text{mm}$)

Ainsi, l'équation (2.2) nous donne un grandissement de 0.15 .

2.3.3 Focale

L'objectif utilisé est un objectif grand-angle de 6mm.

2.3.4 Distance de travail

La distance de travail est donnée par la formule suivante :

$$D \approx \frac{f}{\gamma} \quad (2.3)$$

avec

D est la distance de travail

γ est le grandissement

f est la focale de l'optique utilisée

Ainsi, l'équation (2.3) nous donne une distance de travail de 40 . La formule (2.3) étant une approximation, on trouve expérimentalement une distance de travail de 37.5cm

2.4 Résolution du système

Sachant la FOV égale à 66mm (cf. 2.1) qui détermine l'espace pris en moyenne par un marron. On cherche alors à déterminer le plus petit défaut possible.

Ainsi on associe 3 pixels pour un défaut de taille 0,5mm. Dans ces conditions, la résolution de la caméra :

$$R = \frac{66 \times 3}{0,5} = 396 \text{ px}$$

Donc pour déterminer un défaut d'au moins 0,5mm il faut une caméra d'au moins 396 pixels sur son bord le plus court.

Avec une caméra de 640 pixels sur 480 pixels ainsi, le plus petit défaut détectable est :

$$D = \frac{66 \times 3}{480} = 0,41 \text{ mm}$$

Pour une caméra de 640 pixels sur 480 pixels on pourra détecter un défaut de taille d'au moins 0,41mm.

Chapitre 3

Caractéristiques de l'éclairage

3.1

Chapitre 4

Description du traitement d'image

4.1 L'interface graphique

L'interface graphique du projet (figure 4.1) sous le logiciel LABVIEW se décline selon 7 panneaux différents :

- Une fenêtre pour la sélection d'une image à traiter
- Une fenêtre pour le nombre de marrons présents sur l'image¹
- Une fenêtre pour les dimensions des marrons présents sur l'image
- Une fenêtre pour les résultats du traitement de l'image
- Une fenêtre pour les coordonnées des centres des marrons présents sur l'image

1. Attention, la figure (4.2b) n'est incluse que pour exemple : elle ne reflète pas un traitement normal du programme.

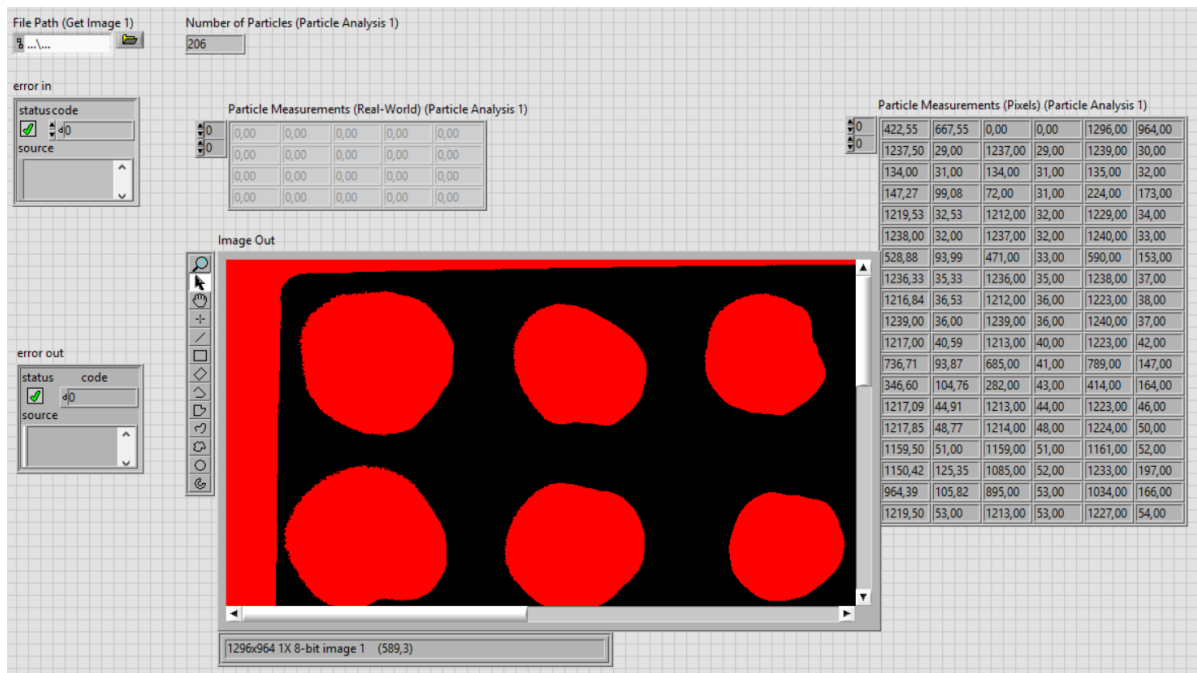


FIGURE 4.1 – Capture d’écran de l’interface graphique

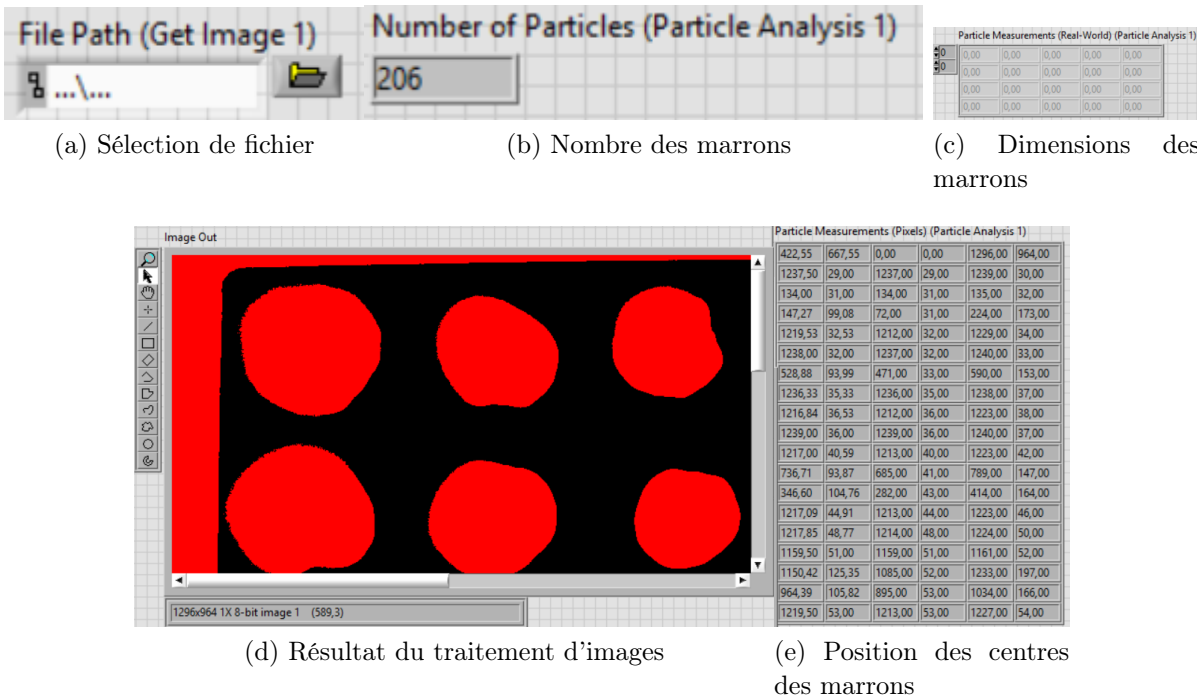


FIGURE 4.2 – Vue rapprochée des différentes fenêtres

Conclusion et perspectives

Résumé —

Mots clés : Marrons Vision Éclairage Mesures

Télécom Saint-Etienne
25 rue du Dr Remy Annino
42000 Saint-Etienne