

Démarrage

Le début du programme et la création du pipeline (ligne 45, saving.cpp)

Données envoyées dans le pipeline

En ligne 52, les données reçues dans le pipeline sont stockées dans la variable **frames** (type **frameset**). En lignes 55 et 56 l'utilise pour extraire les données de profondeur et de couleur.

Calculer un nuage de point depuis ces données (type frameset).

En lignes 58 – 62, les données de profondeur sont transformées et stockées dans une variable de type **points**. Cette variable est décrite ici en lignes 719 - 787:

https://intelrealsense.github.io/librealsense/doxygen/rs_frame_8hpp_source.html Pour réaliser un traitement des données, je pense que l'on peut utiliser la fonction `const vertex* get_vertices()` en ligne 751 (jamais essayé), ou attendre qu'un fichier de **.ply** soit exporté dans les lignes suivantes puis manipuler ce fichier.

En ligne 65 – 68, on exporte le fichier **.ply** en appliquant les données de couleur à cette variable de type **points**.

Enregistrement des 3 images depuis ces données.

A partir de ligne 72, on enregistre des images de profondeur, rgb et infrarouge depuis la même variable **frames**.

En ligne 76, on entre dans les codes d'enregistrement pour chaque frame du type **video_frame**.

https://intelrealsense.github.io/librealsense/doxygen/classrs2_1_1_frameset.html#a50202d911e7a29b74419ba144525f9b3 Ici on voit bien que le frame de rgb(couleur) et infrarouge s'agit du type **video_frame**.

Ainsi, on peut réaliser un traitement de donnée par la fonction `get_data()` en ligne 86, ou après l'exportation de ces images **.png**.

Flux :

