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

Démarrage

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_1frameset.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 :**

.png

.ply

**points**

**frameset**

[**video\_frame**](https://intelrealsense.github.io/librealsense/doxygen/classrs2_1_1video__frame.html)

Caméra

Enregistrement des 3 images depuis ces données.

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*](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***.

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.

Données envoyées dans le pipeline