

Compte rendu de la réunion numéro 4

9 Mars 2023

1 Membres présents :

- William Puech : Oui;
- Marie Bocquelet : Oui;
- Alexandre Fleury : Oui;
- Fabien Caballero : Oui;
- Thibault Gasc : Oui;

2 Ordre du jour et objectifs :

- Montrer l'avancement de l'application;
- Montrer les images issues de bases de données trouvées sur internet;
- Montrer les résultats obtenus après application de l'algorithme SIFT sur deux images d'un même objet mais sous différents angles;
- Regarder par rapport aux dates prévues initialement si nous sommes en retard ou en avance;
- Montrer les résultats obtenus après mise en correspondance des points d'intérêts des deux images;

3 Résultats de la réunion :

-L'application commence réellement à prendre forme : possibilité d'importer un dossier depuis les répertoires de l'utilisateur, celui-ci s'affiche dans l'arborescence à gauche, possibilité en cliquant sur une image de l'arborescence de l'afficher à l'écran. Pour l'instant on ne peut mettre que deux images, et au moment de l'affichage des images, juste en dessous de chacune d'elles il y a un encadré résumant les propriétés de l'images en question;

-Les images choisies pour l'application des algorithmes sont bien mieux qu'avant, elles sont issues de bases de données sur la photogrammétrie, nous ne travaillons pour l'instant que sur deux images;

-Certains points d'intérêt sont en dehors de l'objet, et certains faisceaux de mise en correspondance ne sont pas corrects, ils ne s'apparient pas au bon endroit, pourquoi ? parce que la caméra s'est rapprochée de l'objet entre la première et la deuxième photo;

-Nous sommes légèrement en retard sur notre planning, d'environ 8 jours, ce qui reste raisonnable;

4 A faire pour la prochaine fois :

-Avancer sur l'application : arriver à importer la bibliothèque OpenCV dans l'IDE QtCreator, arriver à faire fonctionner l'algorithme SIFT dans QtCreator en appuyant sur le bouton voulu, créer un carroussel d'images en prévision pour lorsqu'on manipulera beaucoup d'images;

-Avoir filtré les informations utiles pour les points d'intérêt et la mise en correspondance : supprimer les points d'intérêt qui ne sont pas sur l'objet, et supprimer les faisceaux erronés;

-Commencer à chercher comment faire la triangulation : problème ? nous n'avons pas d'informations sur la caméra. Il nous faut trouver une solution pour réussir à trianguler avec un minimum d'informations sur la caméra (Structure from motion);

5 Date et heure de la prochaine réunion :

Jeudi 23 Mars à 17h au LIRMM.