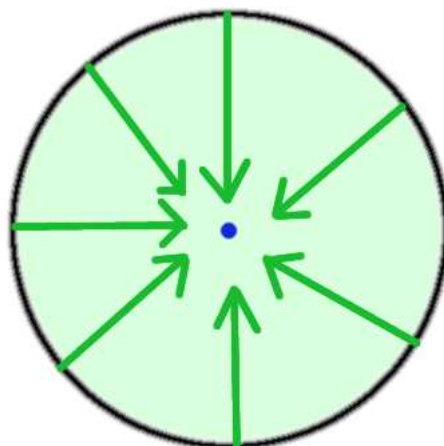


RECHERCHE PAR LA FORME

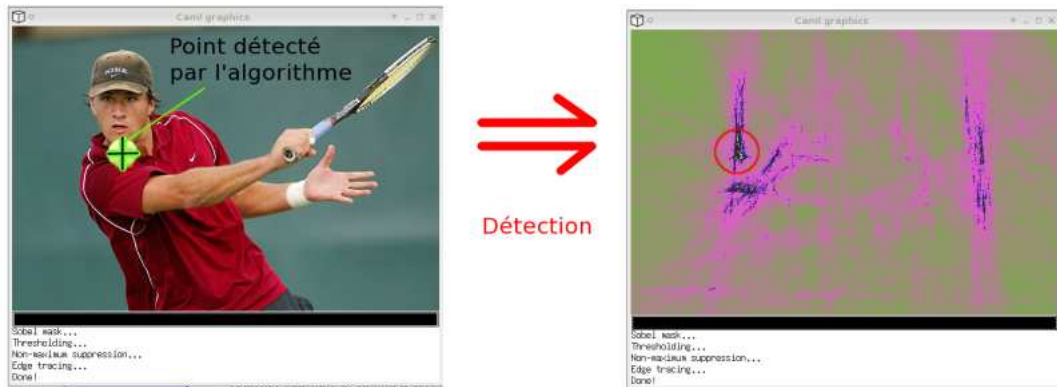
La balle est *a priori* sphérique
⇒ Détection des contours circulaires

$$P \text{ contour} \Leftrightarrow \|\overrightarrow{\text{grad}P}\| \geq g_0$$



Contour circulaire

Détection du point le plus probable



Un paramètre : g_0

Détection : 1-2 s pour une image 800×600

Limites de l'algorithme :

- Taille de la balle
- « Bruit » extérieur
- Vitesse de la caméra

