



(12) **DEMANDE DE BREVET EUROPEEN**

(43) Date de publication:  
**28.10.2015 Bulletin 2015/44**

(51) Int Cl.:  
**G06K 9/00 (2006.01) G08G 1/017 (2006.01)**

(21) Numéro de dépôt: **15164368.1**

(22) Date de dépôt: **21.04.2015**

(84) Etats contractants désignés:  
**AL AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR HR HU IE IS IT LI LT LU LV MC MK MT NL NO PL PT RO RS SE SI SK SM TR**  
Etats d'extension désignés:  
**BA ME**  
Etats de validation désignés:  
**MA**

(72) Inventeurs:  
• **Rouh, Alain**  
**92130 ISSY LES MOULINEAUX (FR)**  
• **le Gouil, Elise**  
**92130 ISSY LES MOULINEAUX (FR)**  
• **Beaudet, Jean**  
**92130 ISSY LES MOULINEAUX (FR)**

(30) Priorité: **24.04.2014 FR 1453685**

(74) Mandataire: **Maillet, Alain**  
**Cabinet Le Guen Maillet**  
**5, place Newquay**  
**B.P. 70250**  
**35802 Dinard Cedex (FR)**

(71) Demandeur: **Morpho**  
**92130 Issy-les-Moulineaux (FR)**

(54) **SYSTÈME DE LOCALISATION D'UN MÊME VÉHICULE DANS PLUSIEURS ZONES DIFFÉRENTES LES UNES DES AUTRES DANS LESQUELLES LEDIT VÉHICULE PASSE CONSÉCUTIVEMENT**

(57) La présente invention concerne un système de localisation d'un même véhicule (50) dans au moins deux zones (110, 120, 121, 122) dans lesquelles il passe consécutivement, qui est caractérisé en ce qu'il comprend:

- une paire de caméras (11 et 12) et,
- au moins une caméra monoculaire (20, 21, 22),
- une unité de modélisation (31),
- une unité d'estimation de position (32) prévue pour déterminer les coordonnées d'au moins un point dudit véhicule (50) à un second lieu de ladite zone considérée (120, 12n) en fonction :
- des signaux d'images d'une caméra monoculaire à un second lieu (20n),

- du modèle au premier lieu  $M_1$  dudit véhicule (50) que ladite unité de modélisation (31) a établi, et
- d'informations  $I_1$ ,

et ainsi de localiser ledit véhicule (50) audit second lieu.  
La présente invention concerne également un procédé de localisation.

La présente invention concerne encore un procédé et système de mesure de la vitesse d'un véhicule entre deux zones éloignées l'une de l'autre, un procédé et un système de détection de franchissement d'au moins une ligne, un procédé et un système de mesure de vitesse instantanée, ainsi qu'un programme d'ordinateur.

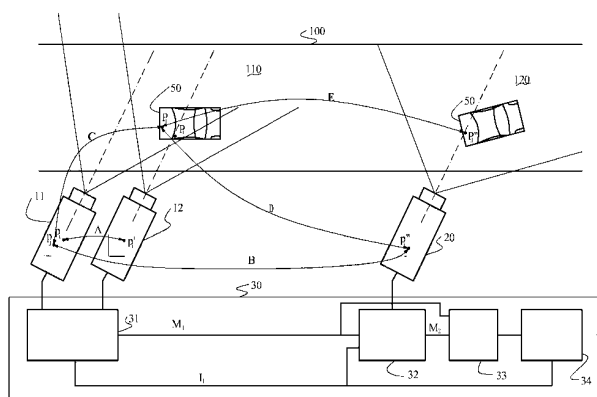


Fig. 1