Tableau virtuel interactif

Baptiste Saleil, Geoffrey Mélia, Julien Pagès, Kevin Bollini

Tuteur de projet: M. Puech

30 avril 2012

- Introduction
- 2 Analyse et Conception
- Bibliothèque
- Application
- Conclusion

Introduction

But du projet :

- Lier les compétences AIGLE/IMAGINA
- Lier recherches et développement
- Concevoir une application incluant une IHM gestuelle
- Obtenir des résultats fonctionnels et distribuables

Vidéo de présentation

Plan

- Introduction
- 2 Analyse et Conception
- Bibliothèque
- 4 Application
- Conclusion

- Introduction
- 2 Analyse et Conception
- Bibliothèque
- Application
- Conclusion

Choix de conceptions

Choix principaux

Découper le projet en deux parties distinctes :

- une bibliothèque de suivi d'objets réutilisable
- une application avec une interface naturelle exploitant cette bibliothèque

Gestion de projet

Méthodologie:

- Se renseigner, réaliser une architecture de qualité
- Répartir le travail en fonction des compétences et formations de chacun
- Développer rapidement un prototype
- Développement incrémental en ajoutant des fonctionnalités

Gestion de projet

Organisation:

- Réunions
- Deux sous-groupes
- Partage des tâches au sein des groupes
- Décisions communes (à quatre)

Collaboration:

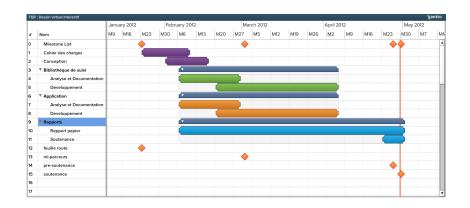
- Gestionnaire de versions (Subversion)
- Partage de documents (Mail et Subversion)
- Discussions (Mails / Instantanées)
- Édition collaborative pour le travail à distance (Gobby)

Analyse

Objectifs

- Identifier les besoins et envies des utilisateurs
- Distinguer et classer les fonctionnalités de l'application
- Établir un schéma de conception dans le temps
- Faciliter le développement, avoir des buts concrets
- Produire une application réellement aboutie

Rétroplanning



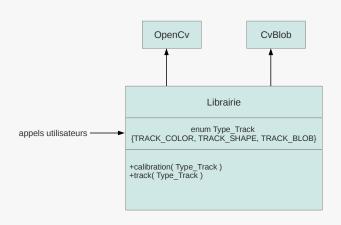
- Introduction
- 2 Analyse et Conception
- Bibliothèque
- 4 Application
- Conclusion

Bibliothèque de suivi d'objets : libtrack

Objectifs de la bibliothèque conçue

- Utilisation simple sans connaissance en traitement d'image
- Détection d'actions
- Solutions de suivi diverses
- Évaluer et comparer ces solutions

Bibliothèque libtrack





Bibliothèque

Création d'une structure de données : Cursor inclure graphique de la structure + énum

Tableau Comparatif

Méthode Caractéristique	Modèle	C. connexes	Barycentre
Vitesse	-	+	++
Précision	++	++	+
Linéarité	-	+	+
Variété curseur	++	+	++
Souplesse, adaptation		+	+
Sensibilité environnement	++	-	
Action	Non	Oui	Oui

Table: Comparatif des différentes solutions de suivi

Bibliothèque

Deux fonctions enveloppes:

- Cursor * calibration(IpIImage * source, CvPoint A, CvPoint B, TYPE-TRACK flag)
- int track(IpIImage * source, Cursor * oldCursor)

Scénario type d'utilisation de la bibliothèque

La bibliothèque s'utilise en deux grandes étapes :

- Calibration, engendrant une struture Cursor
- Track, mettant à jour les informations de la structure

Calibration: Source d'images et TYPE_TRACK



Écran de sélection du Type_TRACK et de la source d'images

Calibration : Sélection du curseur

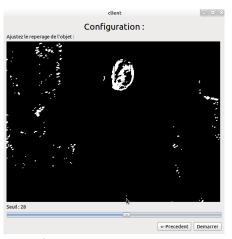
Position de l'objet



Sélection de l'objet

Calibration couleur : Réglage du seuil

Attribut "threshold"



Écran de réglage du seuil

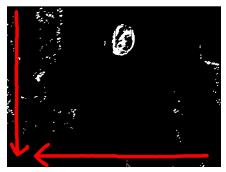
Calibration Forme : Extraction du modèle

Attribut "mask"



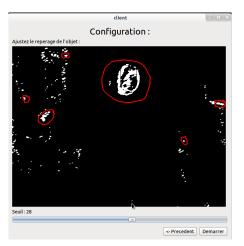
Écran de validation du modèle.

Suivi par couleur : Barycentre



Calcul du barycentre de l'image binaire

Suivi par Blob : Composantes connexes



Exploitation des composantes connexes

Suivi par couleur/Blob : Détection d'action

• Détection d'action par approchement du curseur



Retour image de l'objet suivi

Suivi par modèle

• Recherche du template dans l'image



Recherche de modèle.

Résultats

Objectifs atteints

- Bibliothèque fonctionelle
- Détection d'actions
- Simplicité d'utilisation

Résultats

Objectifs atteints

- Bibliothèque fonctionelle
- Détection d'actions
- Simplicité d'utilisation

Difficultés

- Bibliothèques OpenCv/CvBlob
- Détection d'action par modèle

Résultats

Objectifs atteints

- Bibliothèque fonctionelle
- Détection d'actions
- Simplicité d'utilisation

Difficultés

- Bibliothèques OpenCv/CvBlob
- Détection d'action par modèle

Ouverture

- Diversifier
- Optimiser

- Introduction
- 2 Analyse et Conception
- Bibliothèque
- 4 Application
- Conclusion

Objectifs

- Interface intuitive
- Modulable, Extensible
- Fonctionnement transparent mode local / mode réseau
- Séparer le traitement du rendu
- Etablir un protocole simple et rapide

Etalonnage

- Choix principaux
- Réglages

Etalonnage

- Choix principaux
- Réglages

Client

- Interface graphique
- Liens entre les modules

Etalonnage

- Choix principaux
- Réglages

Client

- Interface graphique
- Liens entre les modules

Tableau

- Dessin / Interface gestuelle
- Réseau

Etalonnage

- Choix principaux
- Réglages

Client

- Interface graphique
- Liens entre les modules

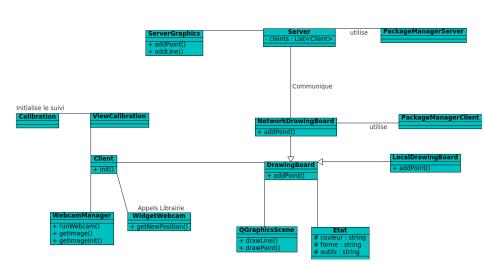
Tableau

- Dessin / Interface gestuelle
- Réseau

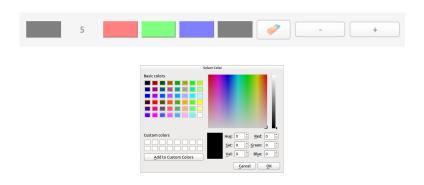
Serveur

- Communication entre clients
- Synchronisation du tableau entre les clients

Architecture - Classes

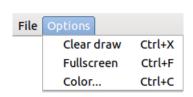


Fonctionnalités - Outils



- Couleur
- Gomme
- Taille
- Affichage

Fonctionnalités - Actions





- Sauvegarde du dessin
- Vider le tableau
- Mode plein écran

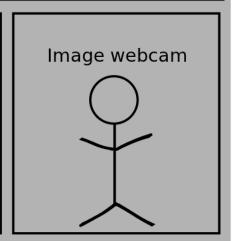
Fonctionnement - Interface intuitive

Menu

Interface gestuelle

Dessin

Mm



Fonctionnement - Etalonnage

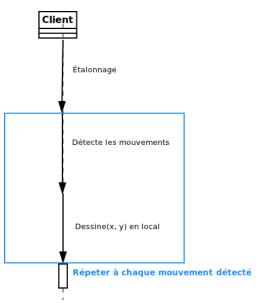
Technique

- Interface "Suivant Précédent"
- Étalonnage obligatoire

Utilisation

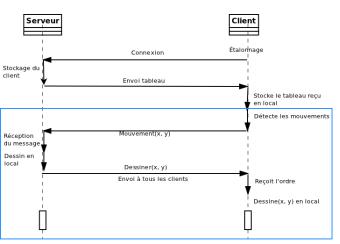
- Choix webcam / Type de suivi
- Sélection de l'objet
- 8 Réglage de la tolérance
- Ohoix mode local / réseau

Fonctionnement - Local



- Étalonnage
- Détection de l'objet
- Dessin

Fonctionnement - Réseau



Répeter à chaque mouvement détecté

- Étalonnage
- Détection de l'obje
- Dessin

Mise en production

Pourquoi?

- Généralement oubliée
- Première expérience
- Application aboutie

Eléments

- Traduction
- Packaging (.deb)
- Documentation
- Portabilité
- Dépôt accessible
- Code propre

Ouverture |

- Amélioration du réseau
- Amélioration des performances
- Possibilité de relancer l'étalonnage

- Introduction
- 2 Analyse et Conception
- Bibliothèque
- 4 Application
- Conclusion

Conclusion

Objectifs atteints

- Solution fonctionnelle
- Respect du cahier des charges
- Découverte (Technologies, gestion de projet...)

Conclusion

Objectifs atteints

- Solution fonctionnelle
- Respect du cahier des charges
- Découverte (Technologies, gestion de projet...)

Difficultés

- Collaboration : Développement incrémental qui oblige à beaucoup communiquer
- Formation : Traitement de l'image, Conception d'architectures
- Techniques : Architecture, gestion mémoire

Conclusion

Objectifs atteints

- Solution fonctionnelle
- Respect du cahier des charges
- Découverte (Technologies, gestion de projet...)

Difficultés

- Collaboration : Développement incrémental qui oblige à beaucoup communiquer
- Formation: Traitement de l'image, Conception d'architectures
- Techniques : Architecture, gestion mémoire

Ouverture

- Diversifier et optimiser les méthodes de suivi
- Rajouter des fonctionnalités côté application

Sources et bibliographie

- http://www.sciencedirect.com.www.ezp.biu-montpellier.fr/science/article/pii/S026288561100120X
- http://www.irit.fr/recherches/SAMOVA/pageAnalysis.html
- http://www.irit.fr/~Philippe.Joly/Teaching/L3SI/ti.html
- http://opencv.willowgarage.com/wiki/
- code.google.com/p/cvblob/

lien du projet :

http://code.google.com/p/dessin-realite-augmentee/