

Projet Technologique

VISION STÉRÉOSCOPIQUE

Geoffrey MEILHAN
Mohamed ALAMI
Kenji FONTAINE

19 avril 2017

Table des matières

1	Description du projet	3
2	Domaine : Vision stéréoscopique	3
3	Cahier des charges	3
4	Architecture du code	3
5	Tests	3
6	Conclusion	3

1 Description du projet

La stéréoscopie est un ensemble de techniques visant à créer ou améliorer la perception de relief à partir de deux images planes.

Le projet consiste à développer un module permettant d'évaluer une distance à partir de deux images planes en entrée. Ce projet prendra la forme d'une implémentation du module sur un système mobile à roues. L'objectif étant de concevoir un robot suiveur, capable de suivre une personne à une distance donnée.

2 Domaine : Vision stéréoscopique

Aujourd'hui devenu peu coûteux et peu encombrant, les systèmes de vision stéréoscopiques sont de plus en plus répandus.

On trouve de nombreux domaines d'application dont les suivants :

- Système de freinage automatique chez les voitures (Toyota par exemple).
- Détection d'obstacle chez les voitures autonomes.
- Reconnaissance d'objets chez les robots.
- La réalité virtuelle

3 Cahier des charges

And got so far

4 Architecture du code

But in the end

5 Tests

It doesn't even matter

6 Conclusion

OPPA GANGNAM STYLE