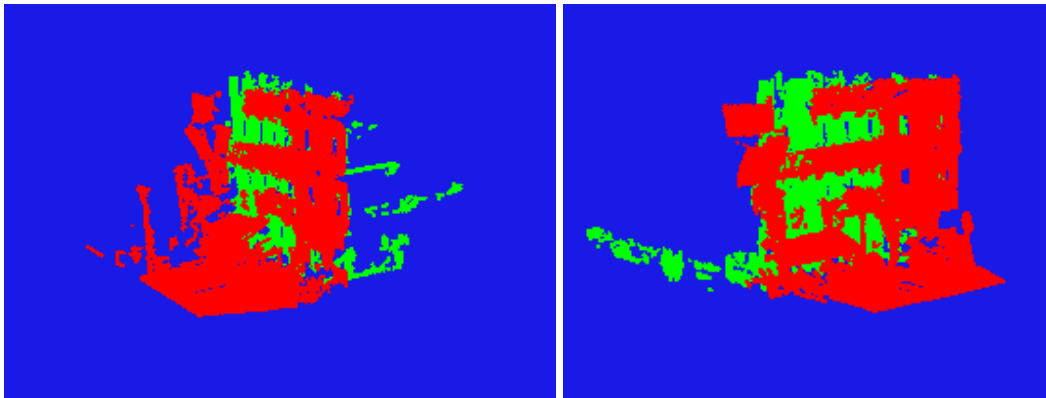
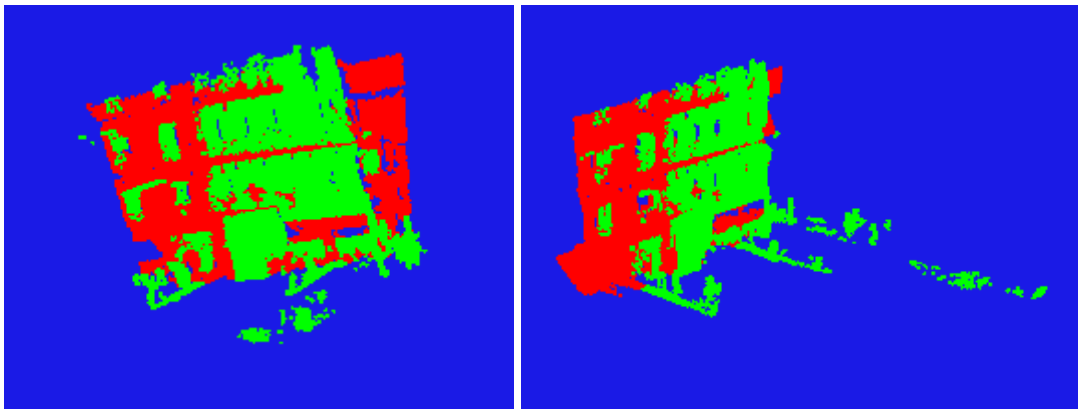


1. RANSAC

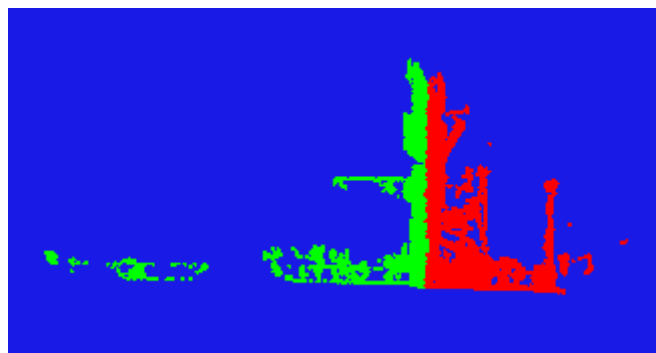
J'ai ajouté la ligne manquante nécessaire au bon fonctionnement du programme (le calcul de $d = -p \cdot p_0$) et j'ai essayé plusieurs valeurs de distance et itérations (en utilisant une série géométrique pour arriver au bon résultat rapidement) . Pour finalement "dessiner" les plans en couleur verte et rouge, j'ai dû utiliser les paramètres $Iter = 512$ et $Distance = 0.75 \cdot 2^{-11} \approx 0.00037$. Les images peuvent être vues ci-dessous.



On voit un côté du mur en rouge, en deux perspectives différentes.



De l'autre côté, on voit les portes et fenêtres en vert



On peut voir clairement un côté vert et un côté rouge.

Pour détecter plusieurs plans avec l'algorithme RANSAC, on pourrait peut-être exécuter l'algorithme plusieurs fois avec paramètres différents de distance pour obtenir tous les plans multiples.