



Rapport de Projet technologique

Etudiants :
Marc CERUTTI

12 novembre 2018

Table des matières

I	Introduction	2
II	Développement	3
1	Partie A	3
2	Partie B	4
III	Conclusion	5
IV	Annexes	6

Première partie
Introduction

Deuxième partie

Développement

1 Partie A

2 Partie B

Troisième partie
Conclusion

Quatrième partie

Annexes

Table des figures

Rapport du groupe CERUTTI Le 05 novembre 2018

Interface graphique : -Rajout d'une check box pour remettre à l'image d'origine automatiquement dans la fenêtre principal. -Rajout de l'affichage de l'approximation de l'efficacité des fonctions. -Mise à jour du code des boutons, des menus, et des fenêtres pour implémenter ces nouvelles mécaniques. -Rajout d'une fenêtre pour les paramètres de StereoBM. -Rajout des boutons de Sobel et Flou gaussien.

Analyse d'images : -Amélioration des algorithmes pour prendre en charge les images en GrayScale, permet d'enlever les conversions redondantes, et l'utilisation des fonctions de manière successive facilitée. -Rajout de showMatrice(cv::Mat mat) dans ImageAnalyser pour le débogage. -Rajout de computeEfficiency(double time, func, args) pour avoir une approximation de l'efficacité des algorithmes. -Rajout des fonctions Sobel et Flou gaussien.

Mise en place d'un exécutable pour les tests d'analyse d'images.

Pistes d'améliorations : -Implémentation des tests -Recherche des meilleurs paramètres pour algorithmes stereo -Factorisation du code pour les fenêtres BM et SGBM -Recherche sur la possible utilisation de threads -StereoVar non essayé openCv -Recherche analyse de flux vidéo -Recherche object tracking et template

////

Pas d'image dans git Signaler fuites mémoire, même bibliothèque Sobel n'est pas juste la fonction, voire voca, faire un gradient Disparity map, négatif? Voire pour normalisation Image inversée? Trop de découpage On voit pas grayscale Laisser le code cvtColor ne facilite pas le code Mettre plus de références

PROCHAINE SEANCE Simplifier le code Renommer les variables avec convention (code et fichiers) et commenter le code Voire carte de disparité problème

AMELIORATIONS Prévoir quoi faire avec le matériel

RENDU FINAL Paramètres Carte de disparité Carte de profondeur Rapport Avec graphiques performances Tests Soutenance