Réalisation d'un analyseur de faisceaux gaussiens

Quentin Cocheril & Marin Cor

M2 photonique

Projet encadré par Julien Fade et Goulc'hen Loas, équipe DOP, institut Foton



Rennes, Lannion - France

Introduction

Objectif du projet : Réaliser un programme Python pour remplacer un programme existant en langage Matlab, en intégrant de nouvelles fonctionnalités et permettant l'utilisation de différentes caméras. Effectuer les tests en conditions réelles pour validation.

Fonctionnalités du programme initial :

- Affichage en temps réel
- Détection du faisceau, de ses paramètres et fit elliptique gaussien
- Fonction d'alignement de faisceaux

Limites du programme initial :

- Compatibilité avec les caméras
- Temps de traitement, instabilité du programme, bugs récurrents
- Licence Matlab payante obligatoire sur l'ordinateur

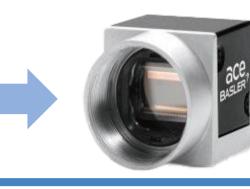
Pourquoi Python?

- Open Source, libre
 gratuité, multiplateforme
- Grande communauté, forums d'entraide
- Solutions pour presque tous les problèmes que nous pouvions rencontrer
- Bibliothèques complètes, fiables utilisées dans la recherche et l'industrie

Evolutions matérielles

Caméras avec une meilleure dynamique (12 bits) Pixels plus petits, plus nombreux -> meilleure résolution

Exemple modèle Basler



acA 5472-17um: 5472*3648 20MP

2,4*2,4 µm pixels

Caméras

Basler

• 12 bits, USB

Organigramme du programme

Img traitement.py

- Fonctions de traitement d'images
- Binarisation et filtrage des images
- Détection des contours, sélection des ROI
- Gestion des ROI
- Calculs de fits gaussiens

Coeur du programme : GUI.py

- Création et gestion de l'interface
- Centre des echanges entre les sous-programmes
- Gestion de tous les affichages

OneCameraCapture.py Communication avec les caméras Basler

- Utilisation des drivers du fabricant
- Récupération du flux vidéo
- Echange d'informations (paramètres caméra)

Opencv_module.py

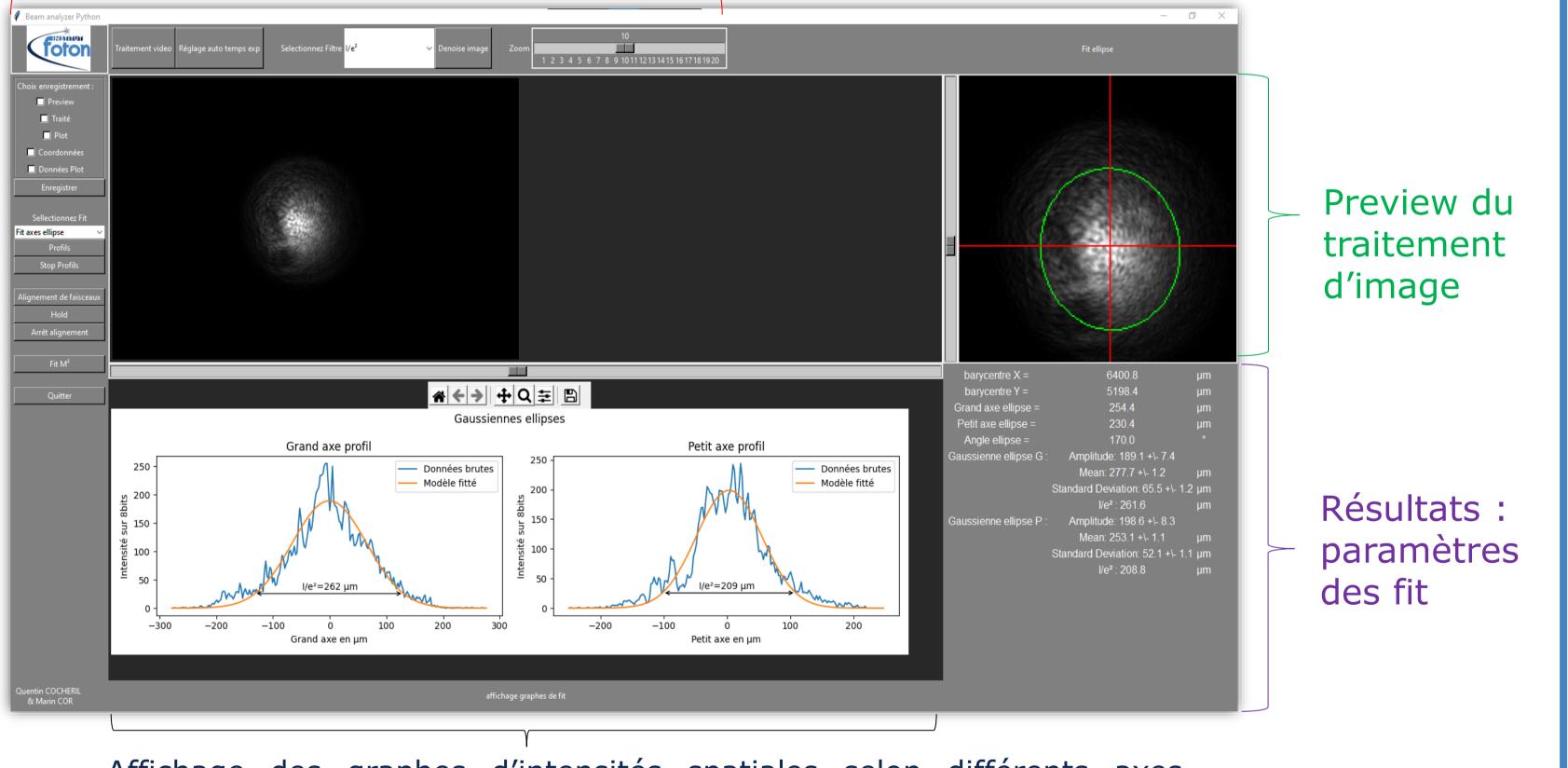
reconnues par opencv -Mêmes fonctionnalités que OneCameraCapture.py

Autres Communication avec toutes les caméras caméras

Interface du programme

Commandes de l'interface

(Python 3.8.6; Interface: Tkinter)



Affichage des graphes d'intensités spatiales selon différents axes, superposition des fits correspondants

Binarisation et filtrage

3 méthodes de seuillage :

- Otsu

 2 classes de pixels. Calcul du seuil séparant ces classes, minimisant variances intra-classes.
- Adaptatif

 Seuil défini en fonction des gradients d'intensité inter-pixels.
- Imax/e² Pixels dont l'intensité est inférieure à cette valeur mis à zéro.

Après binarisation

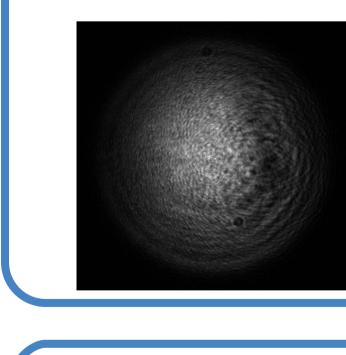
Pour améliorer la définition des contours, on réalise

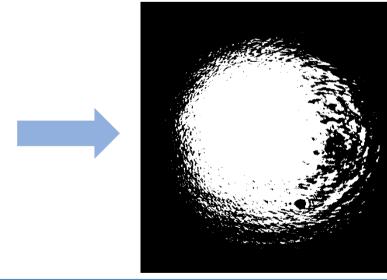
une fermeture $A \bullet B = (A \oplus B) \ominus B$

et une ouverture $A \circ B = (A \ominus B) \oplus B$

⊕ : une dilatation







Perspectives & améliorations

Améliorer la compatibilité avec les caméras

Automatiser sélection méthode de seuillage

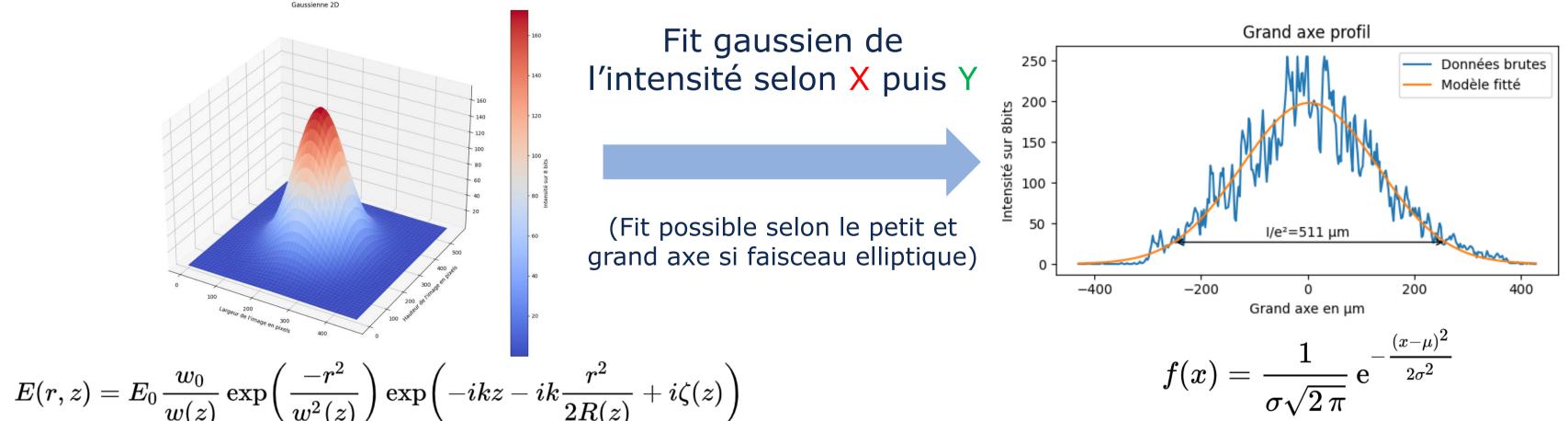
Transformation du programme en exécutable

Conversion en C pour plus de rapidité

Finalisation et tests mesure M²

Image après binarisation puis fermeture et ouverture

Faisceaux gaussiens



Conclusion

Objectifs initiaux remplis.

Fonctionnalités du programme dans l'état actuel :

- Preview flux vidéo
- Fits gaussiens (axes XY, petit et grand axes ellipse, 2D)
- Alignement de faisceaux
- Enregistrement des résultats
- Temps d'exposition automatique
- Tests opérationnels concluants.

Principe mesure M²:

Plusieurs mesures de w le long de l'axe z



Fit non linéaire : obtention de l'équation $w(z) = Az^2 + Bz + C$

