

# Coloriage d'un nuage de points 3D à l'aide d'une caméra pour de la cartographie

Abdallah Samir

Telecom Nancy - Promotion 2025

Email: samir.abdallah@telecomnancy.eu

Boualit Yamine

Telecom Nancy - Promotion 2025

Email: yamine.boualit@telecomnancy.eu

Sylvain Contassot-Vivier

et Amaury Saint-Jore

LORIA

Emails : sylvain.contassotvivier@loria.fr

amaury.saint-jore@loria.fr

**Abstract**—Cet article présente le travail effectué sur la coloration d'un nuage de points en trois dimensions à l'aide d'une caméra et d'images en deux dimensions.

L'objectif initial était d'obtenir en temps réel des nuages de points à partir d'un LIDAR 3D et du middleware ROS 2. Ce document explique les méthodes telles que l'analyse des paramètres d'une caméra, l'utilisation du z-buffer et des différents algorithmes Python employés pour colorer un nuage de points visible dans le logiciel RVIZ.

## I. INTRODUCTION

This demo file is intended to serve as a “starter file” for IEEE conference papers produced under L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X using IEEEtran.cls version 1.8b and later. I wish you the best of success.

mds

August 26, 2015

### A. Subsection Heading Here

Subsection text here.

1) Subsubsection Heading Here: Subsubsection text here.

## II. CONCLUSION

The conclusion goes here.

## ACKNOWLEDGMENT

The authors would like to thank...

## REFERENCES

- [1] H. Kopka and P. W. Daly, *A Guide to L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X*, 3rd ed. Harlow, England: Addison-Wesley, 1999.