



VISION

RAPPORT

Seeds

Étudiant :
Robin SOARES

Supervisé par :
Pascal MONASSE

Repository GitHub : <https://github.com/srsrb/VISION>

22 octobre 2024

Le but de ce TP est de calculer une carte de disparité à partir de deux images stéréoscopiques. La disparité mesure le décalage entre les mêmes points d'une scène observée sous deux angles différents, et elle permet de reconstruire la scène en 3D.

1 Usage

Après l'exécution, plusieurs fenêtres apparaîtront, chacune avec un résultat visuel différent :



FIGURE 1 – La carte de disparité dense

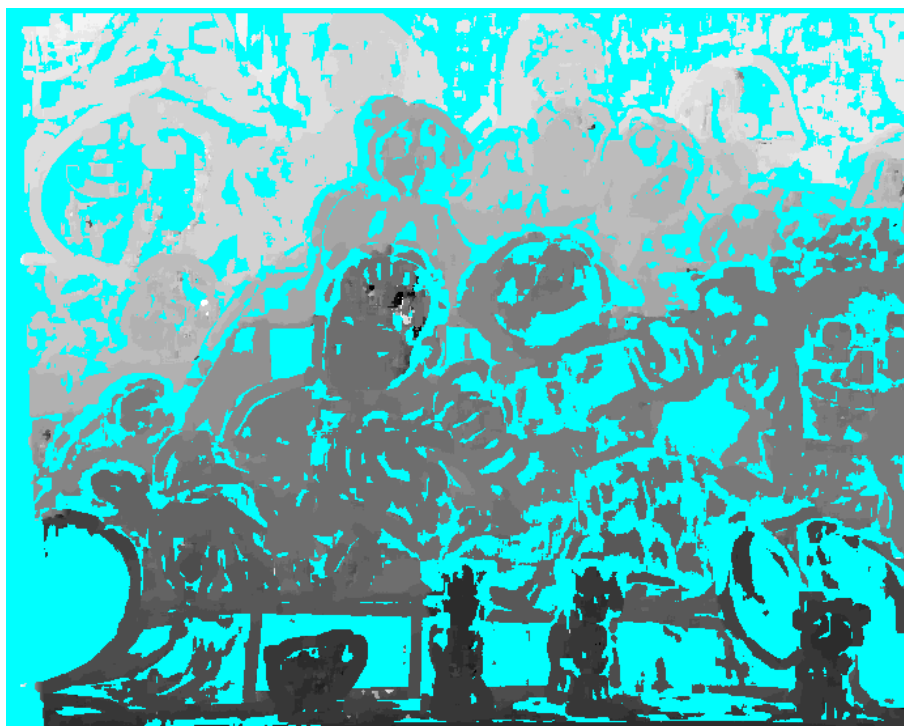


FIGURE 2 – La carte de disparité avec uniquement les seeds



FIGURE 3 – La carte de disparité finale après propagation des seeds



FIGURE 4 – Reconstruction 3D de la scène

Ensuite, il suffit de cliquer sur une des fenetres et le programme se terminera.