

2013-2014

Chef D'œuvre M2 IM

Calibrage automatique de captures vidéo en caméra HD + Kinect ©

Mathieu Bérengère
Tardy Benjamin
Vilardell Alexandre

Revue de lancement

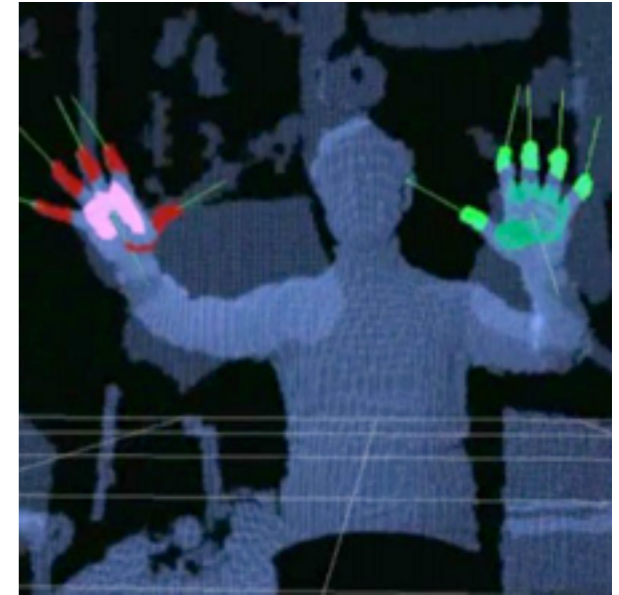
Clients:
Christophe Collet
Alain Crouzil
Equipe TCI



Plan

- **Présentation du sujet**
- **Planning**
- **Outils**

Problématique:



- Traitement automatique de la langue des signes française
- Réaliser un suivi des mains et du visage
- Caméra optique : information sur la couleur et les formes
- Ajouter une information sur la profondeur

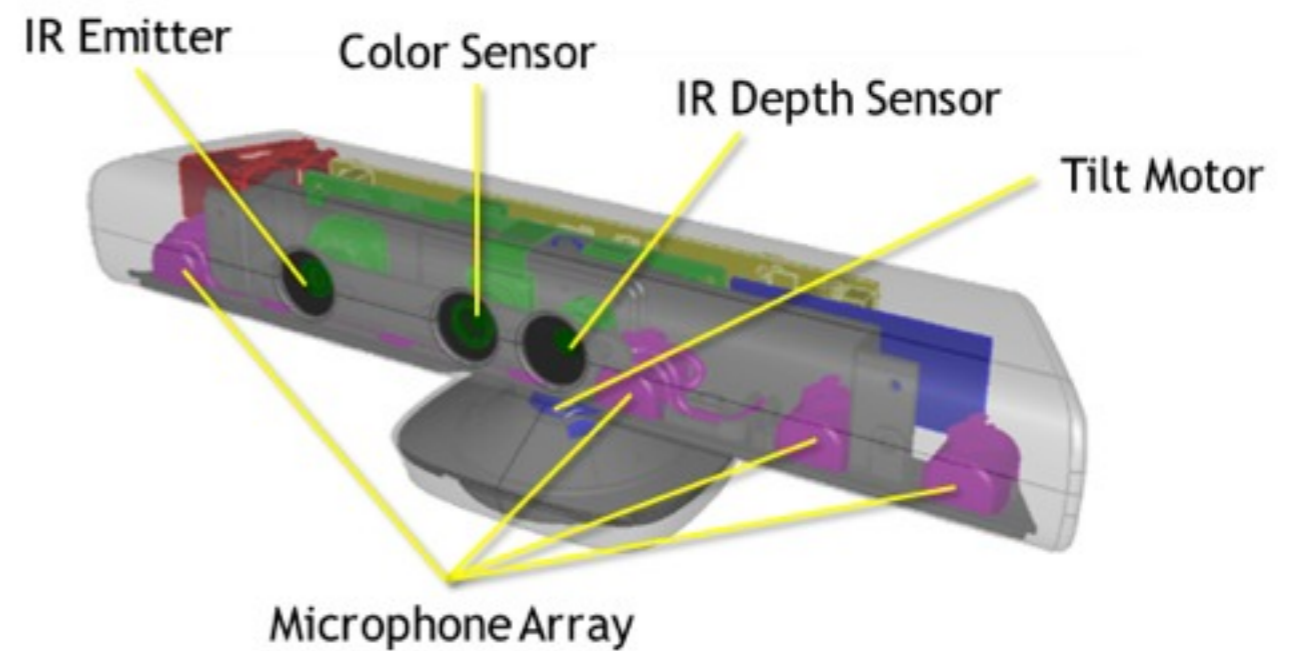
Acquisition



- Utilisation de la Kinect et d'une caméra HD
- Kinect fixée à la caméra par un élastique

Acquisition

- Kinect
 - Camera RGB
 - Emetteur Infrarouge
 - Récepteur IR de profondeur



Acquisition

- Eclairage à froid
- Bruit dans la carte de profondeur



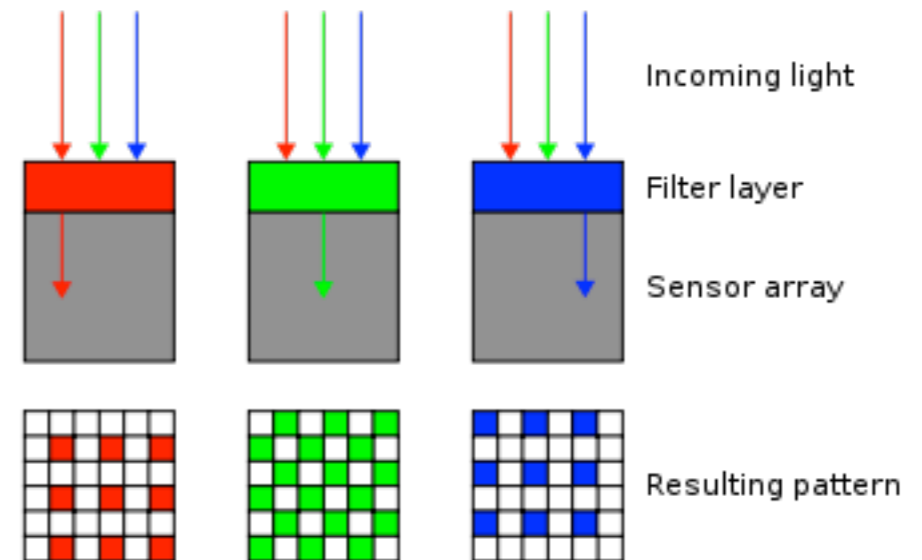
Acquisition

- Camera HD Panasonic HPX 171 E



Résultats de l'acquisition

- Kinaki
- Image BAYER
- Carte de profondeur



Objectifs du chef d'œuvre:

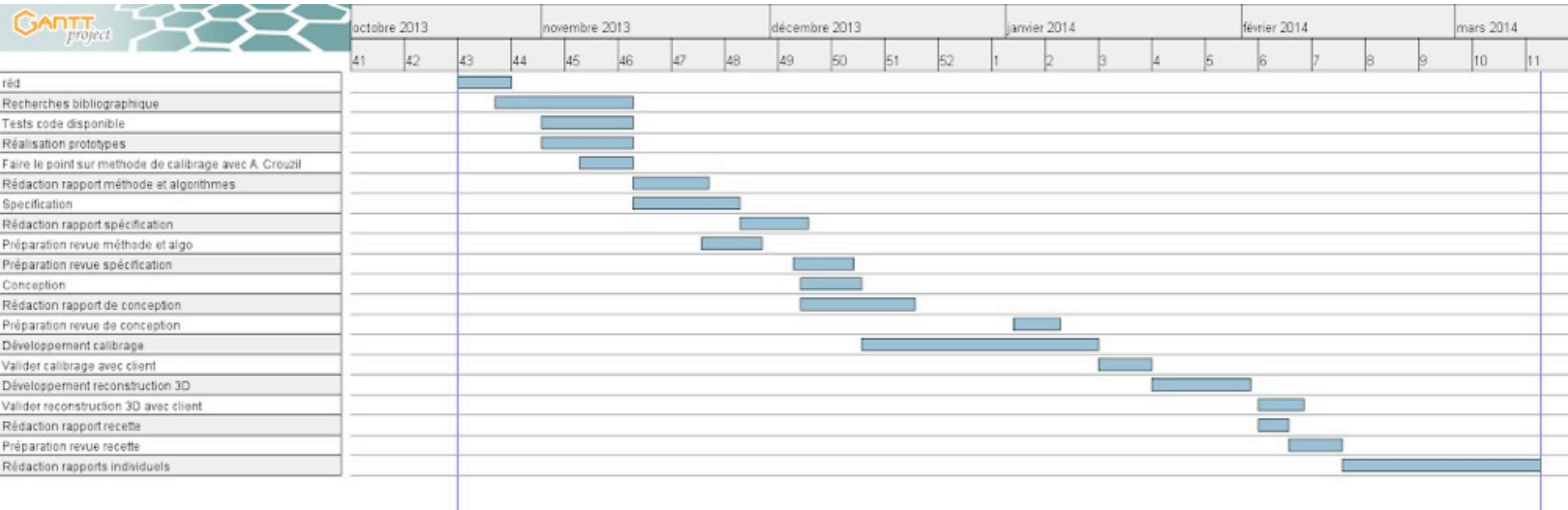
- Estimer le décalage entre caméra HD et le capteur 3D de la Kinect
- Estimer les paramètres intrinsèques et extrinsèques de la caméra HD et de la Kinect
- Proposer un protocole de calibrage
- Réaliser une reconstruction 3D de la scène

Livrables

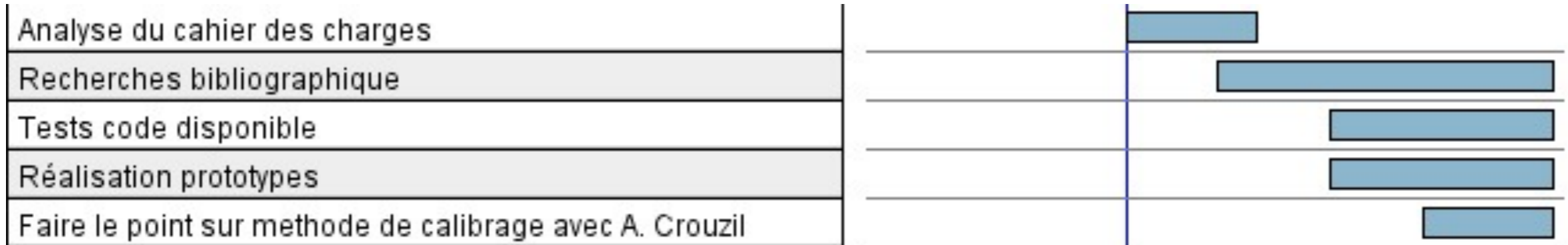
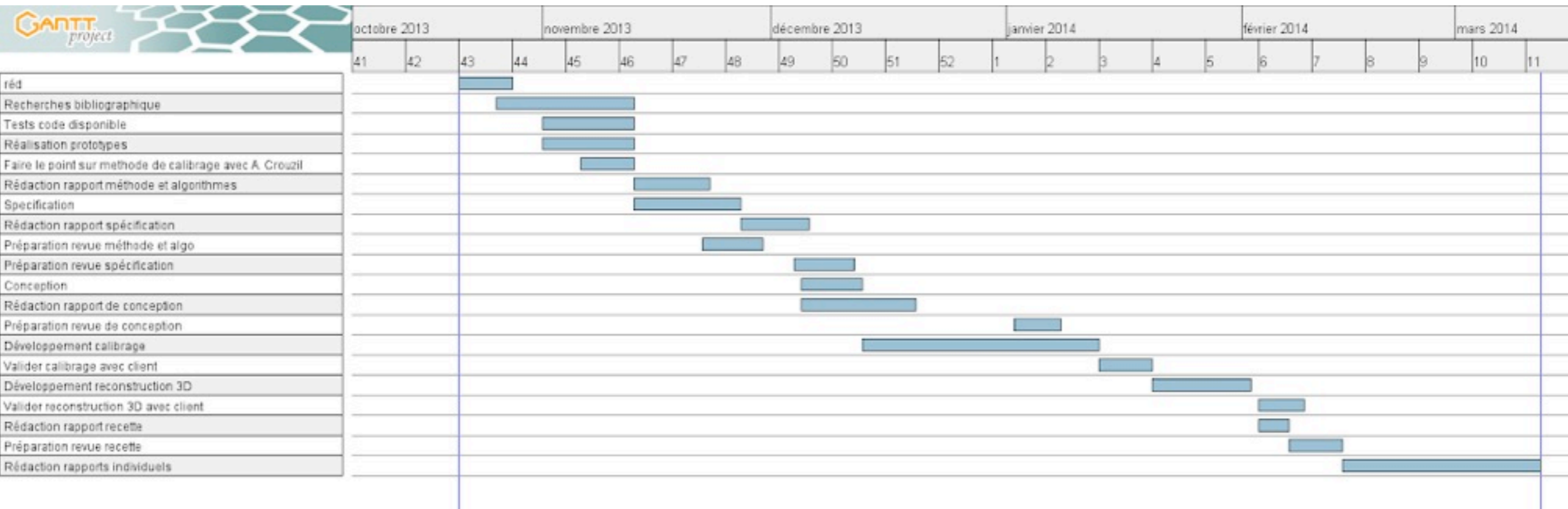


- Rapports
- Etude bibliographique sur les méthodes de calibrage
- Protocole de calibrage
- Programme C++ de calibrage intégrable à Kinaki
- Programme C++/OpenGL de reconstruction 3D
- Manuel d'utilisateur

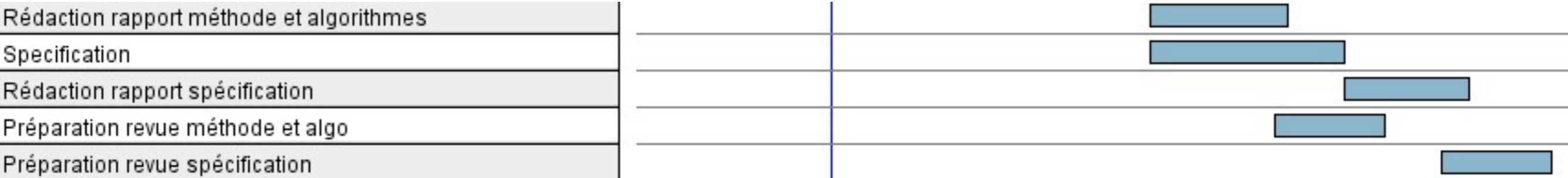
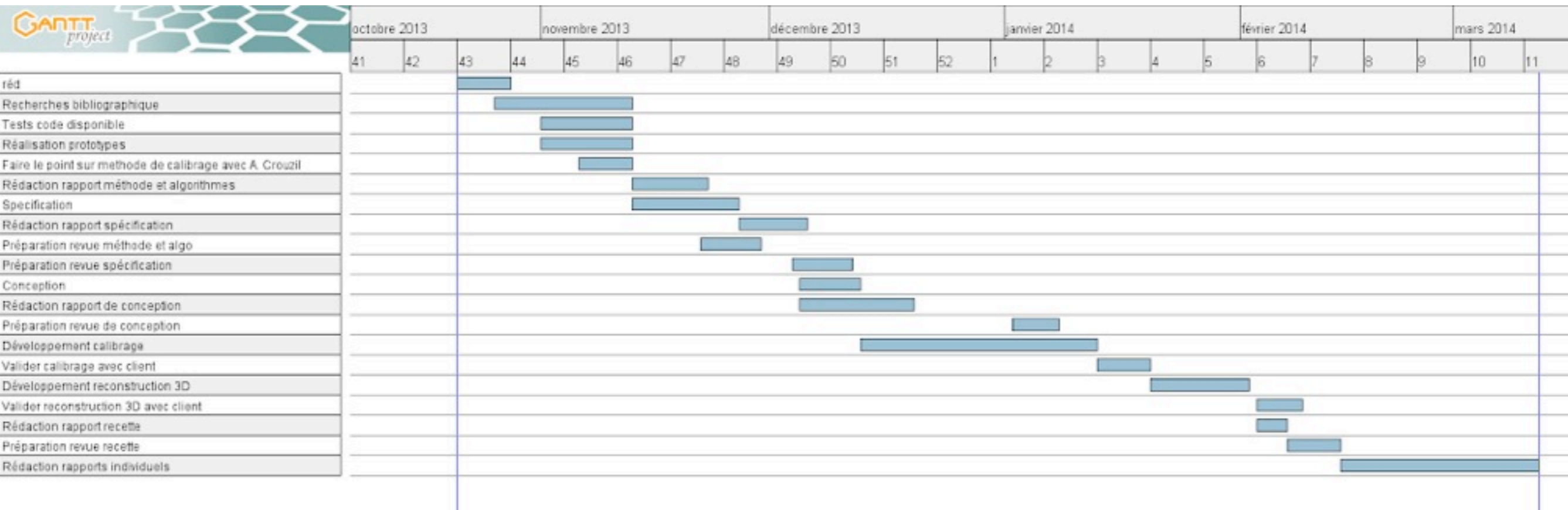
Planning



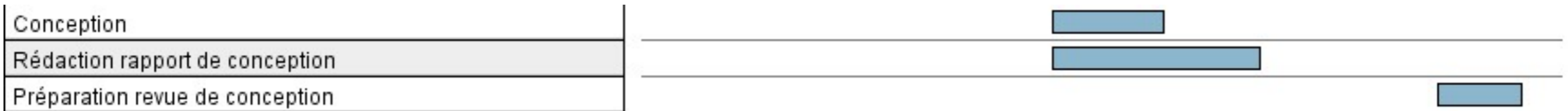
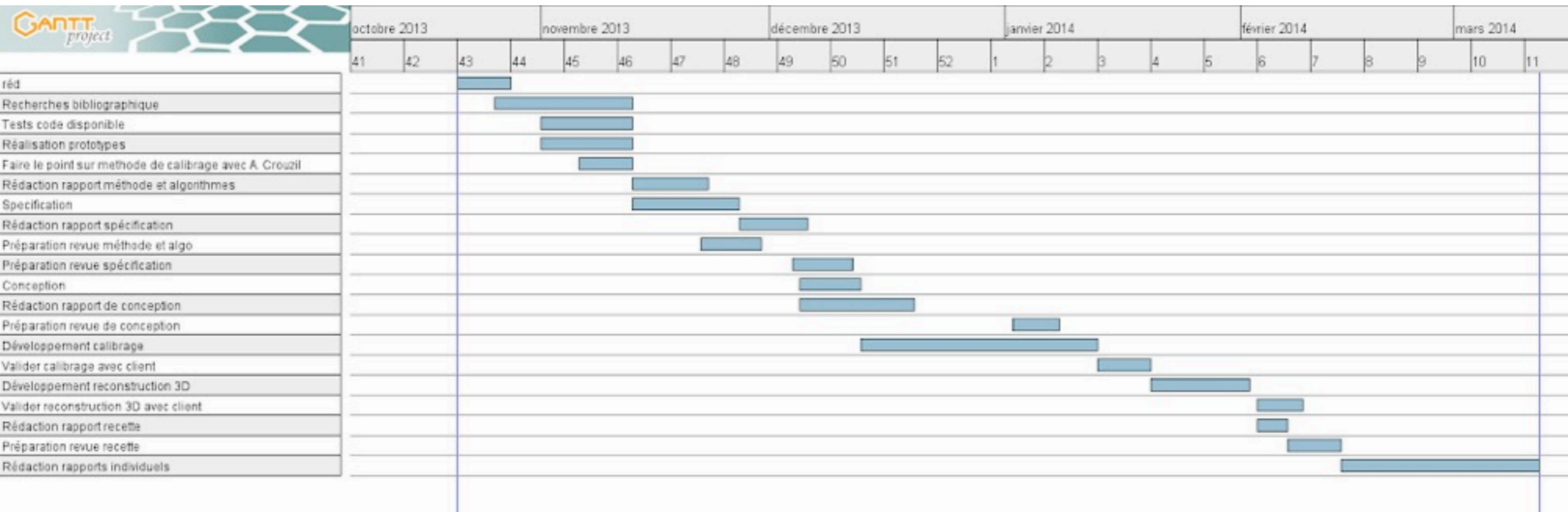
Planning



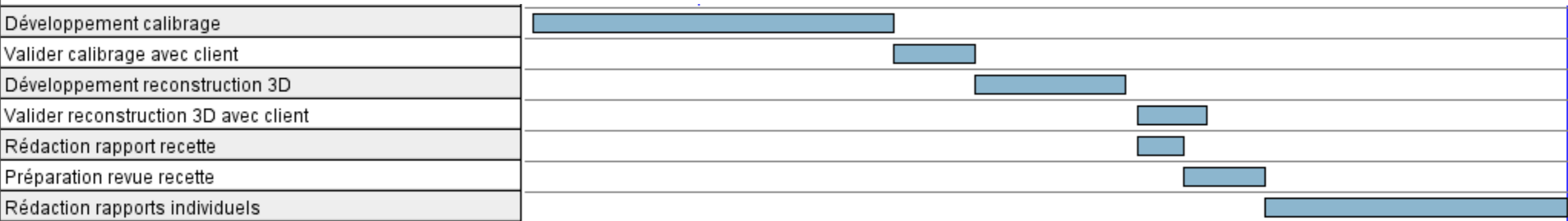
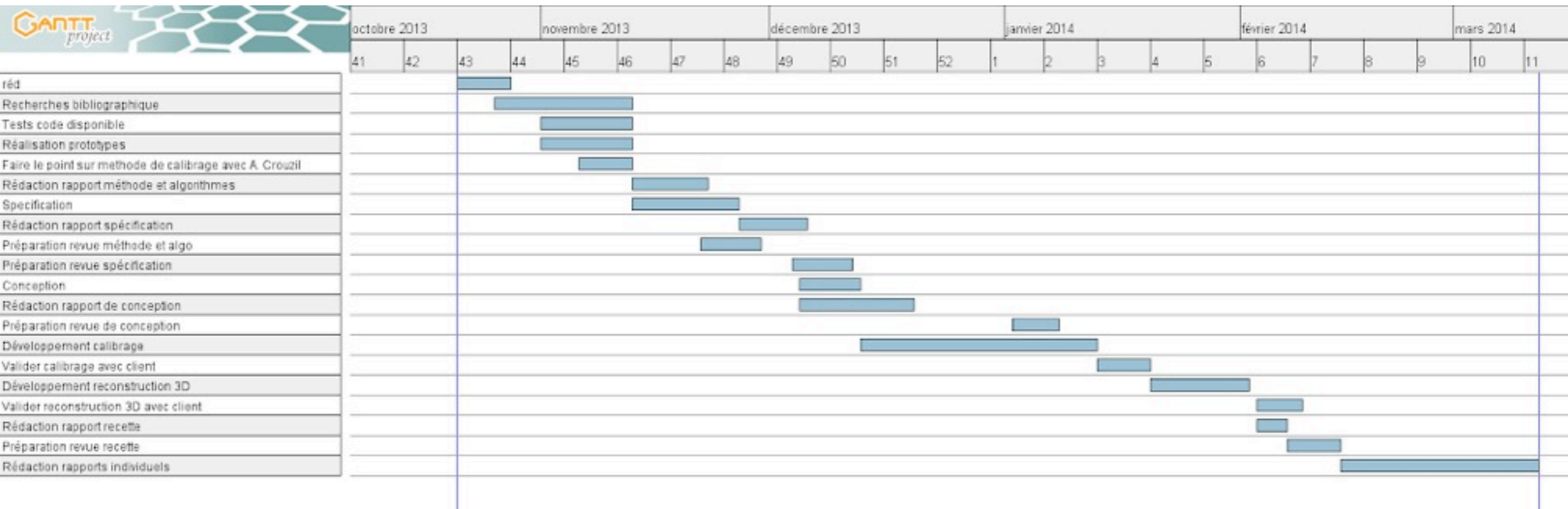
Planning



Planning



Planning



Planning

- Réunion hebdomadaire avec le client
- Réunion hebdomadaire de l'équipe
- Réunion éclair quotidienne de l'équipe

Outils:

- **Communication:**
 - Google Drive
 - Latex
 - Keynote
 - Bootstrap

Outils

- Gestion de code:
 - Mercurial
 - Redmine
- Développement:
 - Matlab
 - QtCreator

Site Web

- <http://chefdoeuvreclibrage.dyndns.org/>

Questions?