

SYSTÈME DE STÉRÉOVISION

FICHE N° 206

PRÉSERVER
SAUVEGARDER
VALORISER

Période de fabrication : 1975-1999

Fabricant : fabricant non renseigné

Domaines : Mathématiques

Sous-domaines : Calcul

Organisme : Institut National des Sciences Appliquées de Rouen Normandie

Ville : Saint-Etienne-du-Rouvrau

Modèle :

Matériaux :

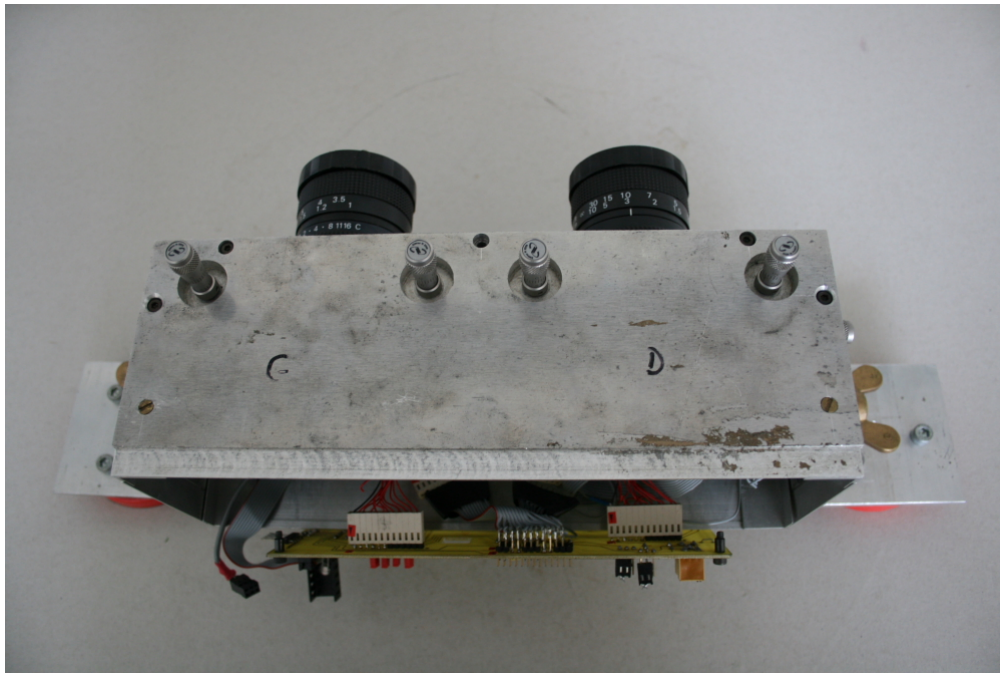
Description

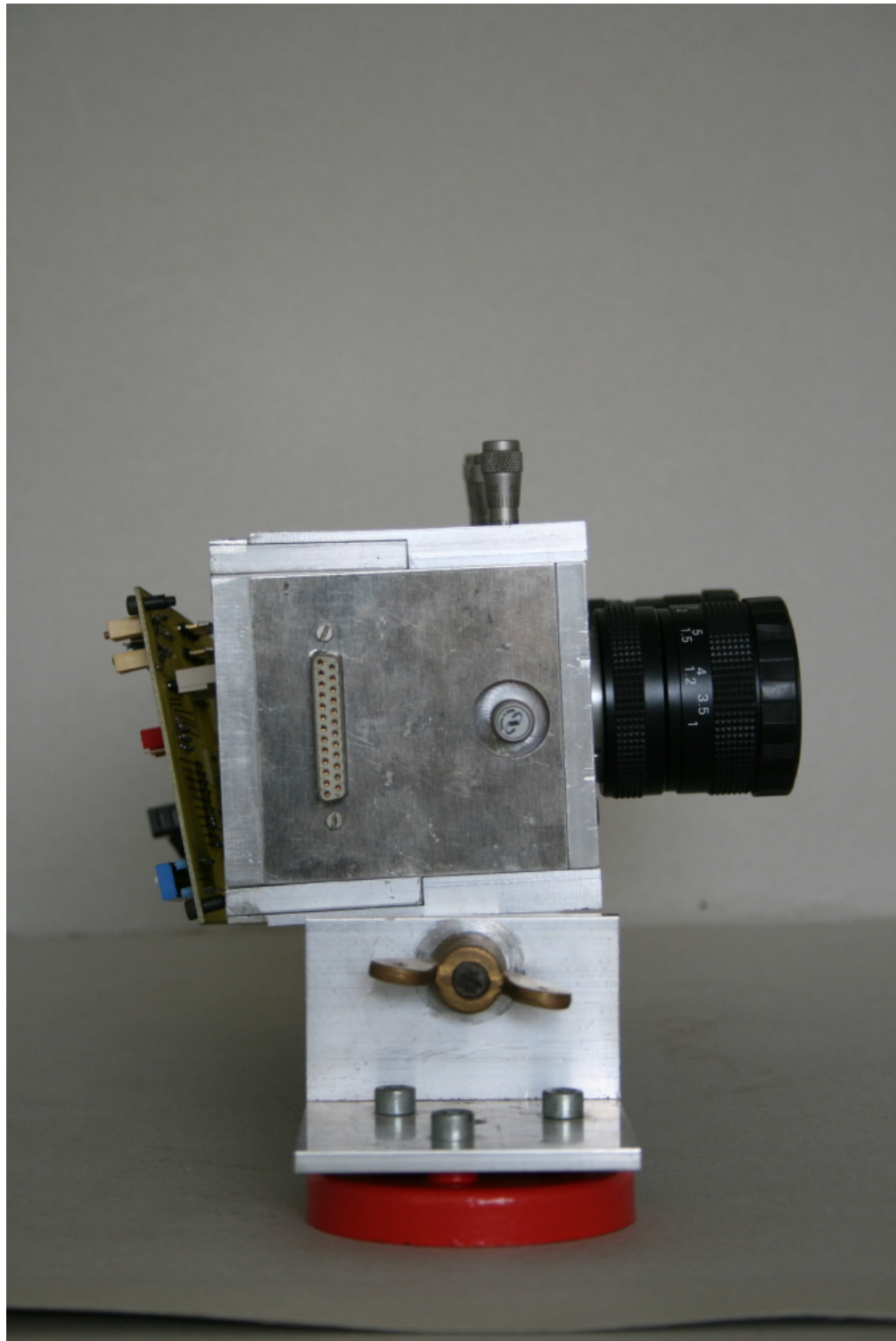
Le système de stéréovision est constitué d'un bâti rigide, de deux objectifs identiques, de deux caméras cartes Philips VMC3405 et de la carte d'acquisition Imaging. Les deux caméras cartes sont placées dans une configuration spécifique : les blocs caméra-objectifs sont positionnés de façon à avoir leurs axes optiques parallèles.

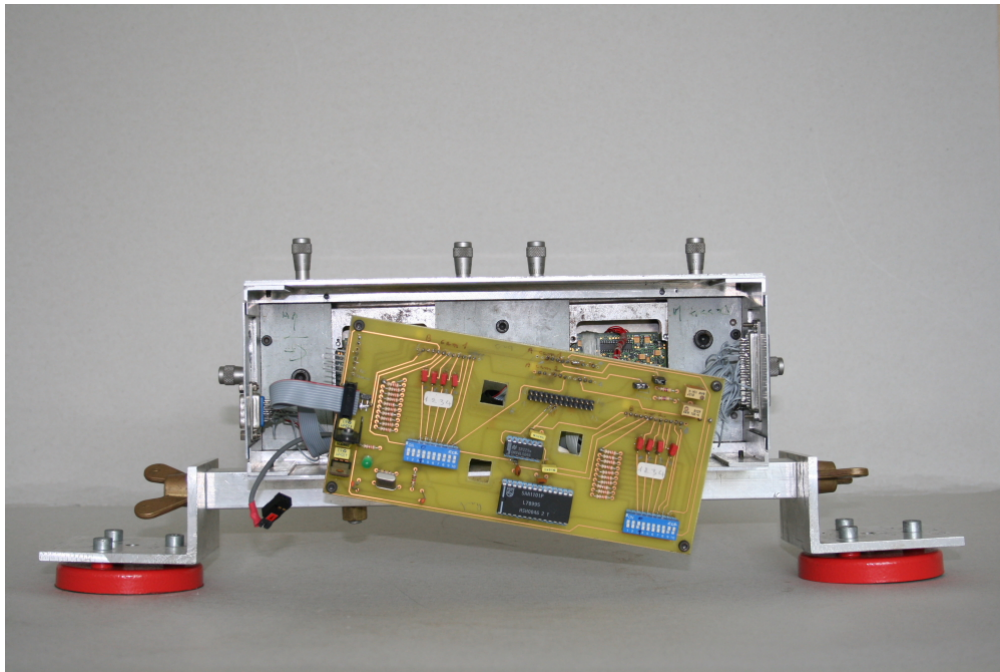
Utilisation

Développé par le Laboratoire d'Informatique, du Traitement de l'Information et des Systèmes (LITIS), ce système de stéréovision est utilisé pour le développement de méthodes de détection d'obstacles et de détection de véhicule. Ces tâches sont effectuées en temps réel en segmentant des cartes éparses de profondeur par sélection de segments 3D. Pour la détection d'obstacles, la sélection des segments 3D s'effectue à partir du calcul de leur angle d'inclinaison. La détection de véhicule s'effectue à partir des données fournies par ARGO, le véhicule expérimental autonome développé à l'Université de Parme.









Pour nous citer :

Base de la Mission nationale de sauvegarde et de valorisation du patrimoine scientifique et technique contemporain, PATSTEC, Système de stéréovision (fabricant non renseigné), <https://www.patstec.fr/ressources/objets/detail?id=20005>, consulté le 2026-07-30