

Localisation visuelle 3D pour robot autonome

❖ Etudiants

Yoan SALLAMI, Tony DOIN, Kévin BOUCHERON,
Le MAI HUY

❖ Encadrants

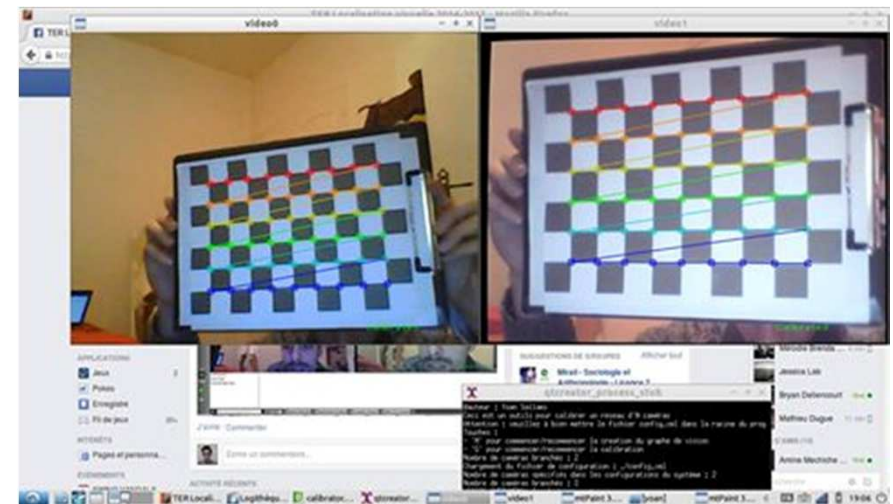
Aymeric YVERNES

❖ Résumé

Localisation d'un marqueur coloré
à l'aide d'un réseau de caméras, afin de
reconstituer sa position dans un
environnement 3D

❖ Mots clés

OpenCV, localisation visuelle, traitement
d'images, vision par ordinateur, graphe de
vision



Vidéo de présentation