

MOOREV- Stéréovision- calibration

Objectif : Etablir un protocole d'acquisition d'image sous-marines en stéréovision. Calibration de deux caméras GoProHero3+ pour stéréovision - réalisation du banc de calibration et tests pour imagerie sous-marine

- [New Page](#)
- [Log](#)
- [Jour 1 \(Groupe Yanis Saadi dit Saada, Victor YE, Jerome YU\)](#)

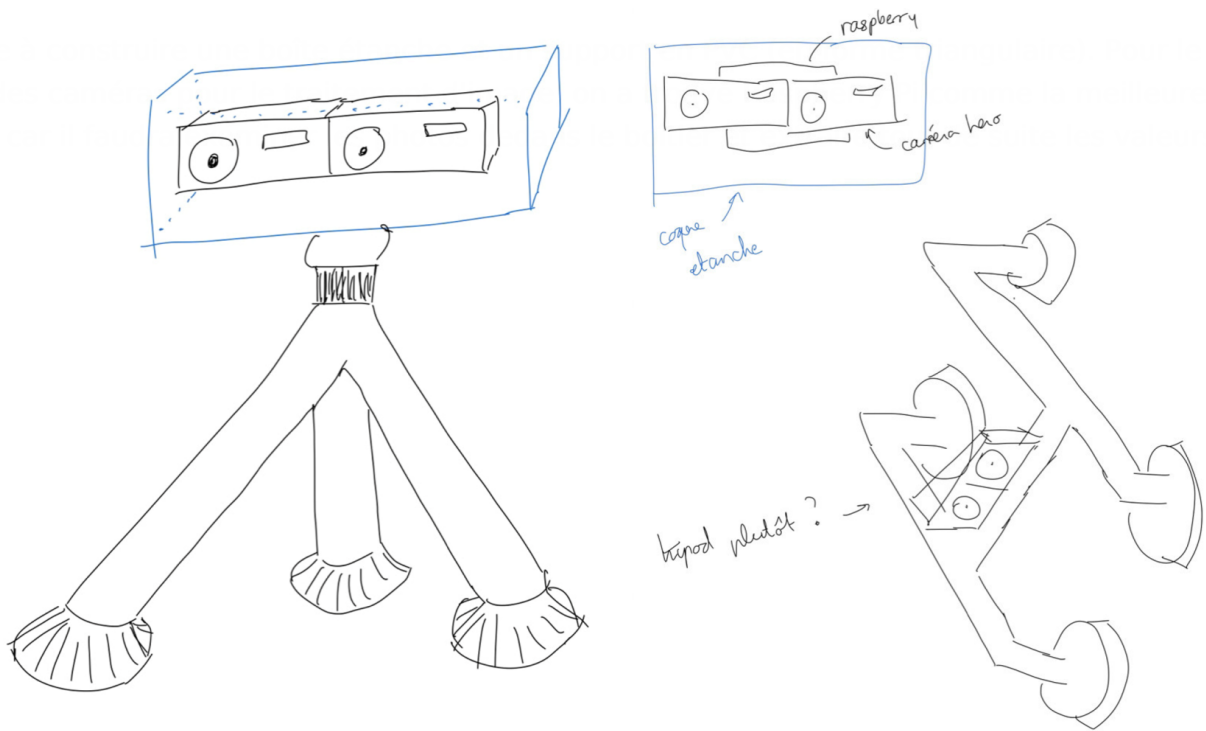
New Page

Log

Jour 1 - 23.02.2023 (SAMETOGLU Alper, BARON Ludovic, HAMDY Maryam, SAURE Carmen)

On s'est réunis à l'espace prototypage pour discuter sur l'implémentation de notre idée pour la stéréovision aux caméras.

On pen
codage
solutior



voulus.

Jour 2 - 16.03.2023 (SAMETOGLU Alper, BARON Ludovic, HAMDY Maryam, SAURE Carmen)

Liste de courses	Prix	Lien
StereoPi camera	66,54	https://www.antratek.com/imx219-83-stereo-camera
Batterie externe 30000mAh	44,99	https://www.boulangier.com/ref/1171871
WITTY PI 4 L3V7: REALTIME CLOCK AND POWER MANAGEMENT FOR RASPBERRY PI	23,00	https://www.uugear.com/product/witty-pi-4-l3v7/

On a emprunté un Raspberry Pi 4 Computer modèle B, écran pour Raspberry Pi, une carte micro SD et un câble HDMI vers mini-HDMI.

Explication des composants :

- Stereo camera : Double camera permettant de faire de la stereo-vision

Jour 1 (Groupe Yanis Saadi dit Saada, Victor YE, Jerome YU)

On s'est réuni au fablab pour schématiser et modéliser les supports nécessaires au calibrage des caméras.

