

# Outils d'imagerie pour la robotique



## Présentation

**Code interne :** EI9TS341

---

## Description

Il s'agit d'une introduction aux différentes méthodes existantes pour traiter les images et les vidéos dans le contexte de la robotique.

---

## Pré-requis obligatoires

Programmation en C/C++, avoir suivi l'option IT220 (introduction aux traitements d'image) peut être un plus

---

## Syllabus

Ce cours couvre les aspects suivants :

- traitements de base des images
- vision 3D, calibration de caméra, appariements
- détection d'objets, de mouvements, suivi

La mise en oeuvre se fera en C++ avec utilisation de la bibliothèque OpenCV.

---

## Bibliographie

N/A

---

## Modalités de contrôle des connaissances



## Évaluation initiale / Session principale - Épreuves

Type d'évaluation	Nature de l'épreuve	Durée (en minutes)	Nombre d'épreuves	Coefficient de l'épreuve	Note éliminatoire de l'épreuve	Remarques
Contrôle Continu Intégral	Contrôle Continu			1		

---

## Infos pratiques

---

### Contacts

Vinh-Thong Ta

✉ Vinh-Thong.Ta@bordeaux-inp.fr