

Non existence d'un modèle unique d'assemblage

Pourquoi refaire la recherche de points de contrôles

Dans nous algorithme de traitement par lots des images on effectue systématiquement une recherche de points de contrôles (point communs aux images ayant du recouvrement).

On pourrait se demander pourquoi on ne le fait pas 1 fois puis on applique le modèle d'assemblage à tout les panoramas.

Et bien ceci n'est en effet pas possible, le recouvrement que nous allons avoir entre les images est plus important en extérieur qu'en intérieur, en effet lorsqu'il y a des obstacles proches on a moins de recouvrement voir pas suffisamment pour assembler les images.

Champ de vision est obstacles

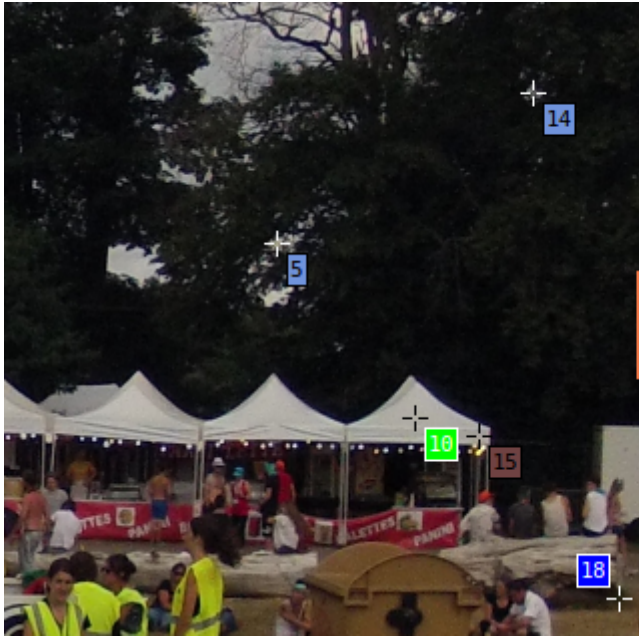
Ajouter un schéma vu du haut de la tête photo avec champ de vision des APN et distance de recouvrement minimale

Preuve par l'exemple

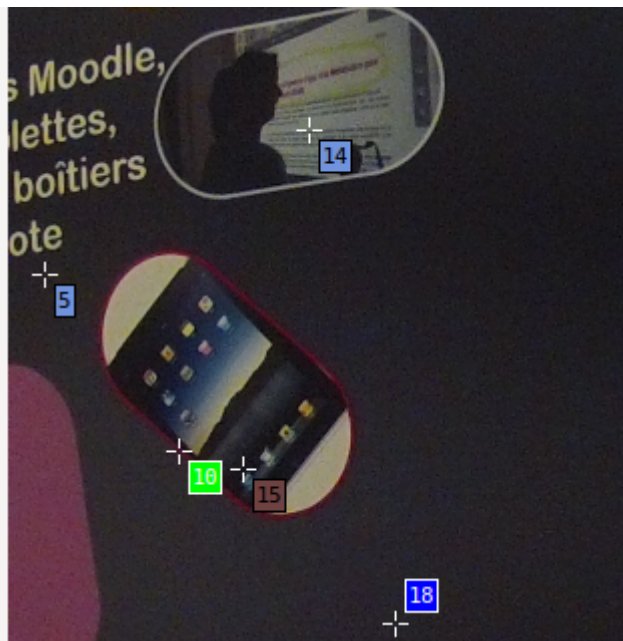
Le plus simple est d'illustrer ceci a l'aide d'un exemple simple, nous avons effectuer 2 panoramas dans les conditions suivantes :

- en extérieur (panoramas des vieilles charrues)
- en intérieur (dans un des couloir de la fac de lettre à Brest, largement $\sim 1\text{m}$)

Nous avons effectuer une recherche des points de contrôles de l'image prise en extérieure, entre



Si affiche on appliques ces points sur les images des APN 1-2 du panorama fait en intérieur on obtient le résultat suivante :



Les points de contrôles sont complètement erronées, imaginez l'assemblage !

Conclusion

Il n'existe donc pas de modèle d'assemblage adapté à toutes les situations, d'où notre démarche de recherche systématique des points de contrôles.

From:

<https://wiki.openpathview.fr/> - **Open Path View**

Permanent link:

<https://wiki.openpathview.fr/doku.php?id=stitching:uniquemodel>

Last update: **2017/03/12 16:04**

