



Architecture d'un système de vision à travers les murs

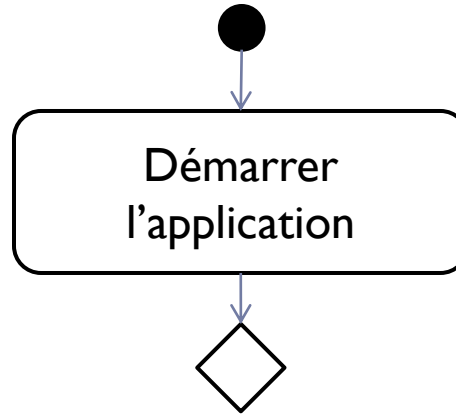
Olivier Chappe (Ingénieur R&D, sur l'ANR DIAMS (CDD 1an))
(encadré par Jamal Khamlichi, Georges Louis)

Objectifs

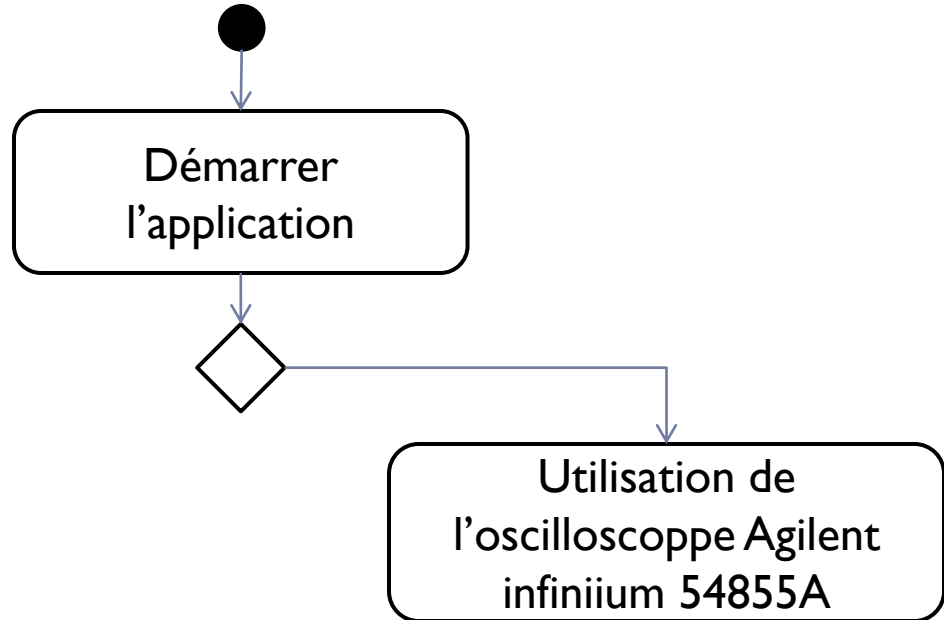
- ▶ Concevoir un logiciel de vision à travers les murs :
 - ▶ Travailler indifféremment à partir de données simulées ou réelles.
 - ▶ Regrouper en une seule application toute la chaîne de traitement.
 - ▶ Afficher et sauvegarder tous les résultats souhaités.



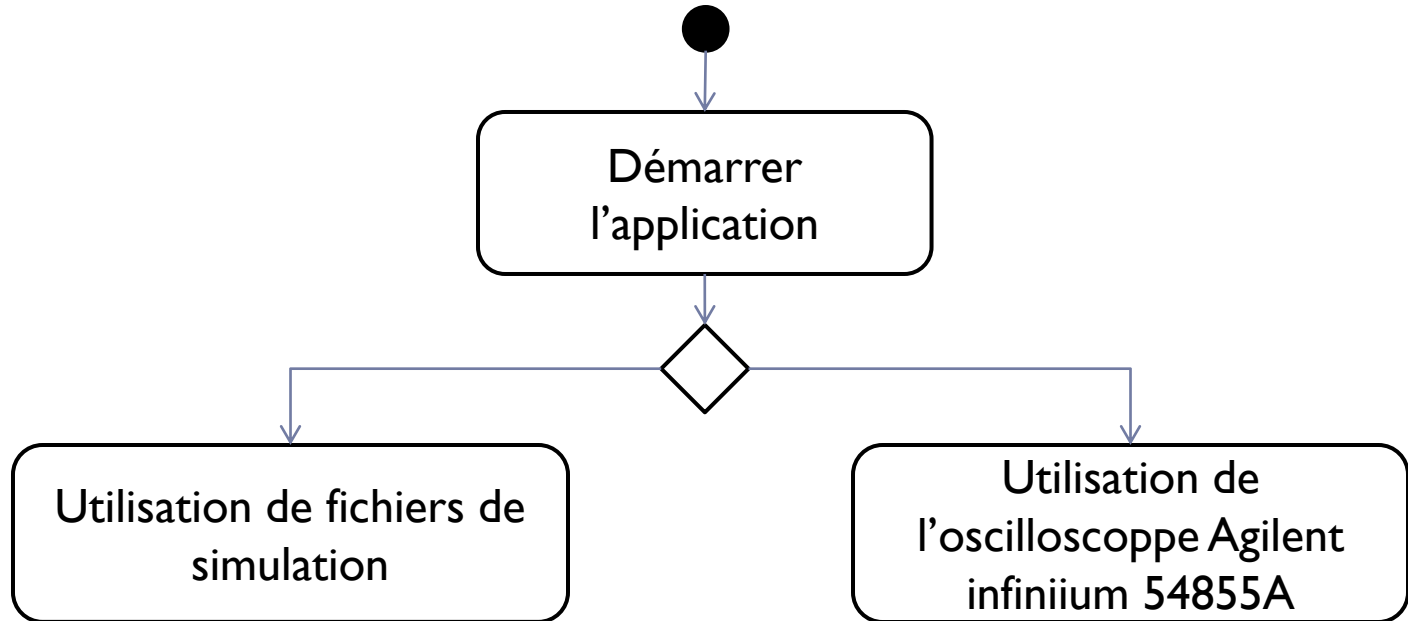
Architecture générale



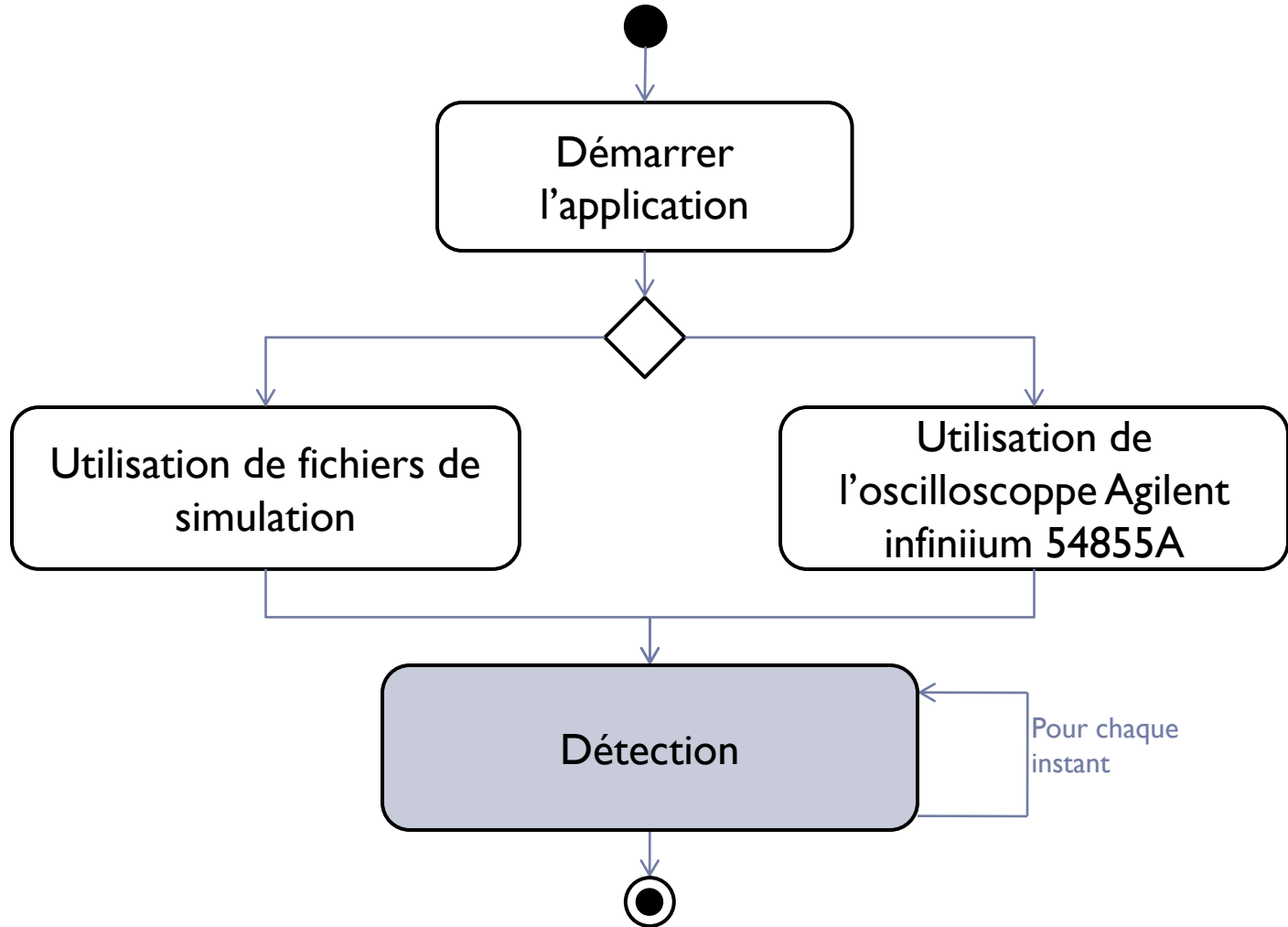
Architecture générale



Architecture générale



Architecture générale

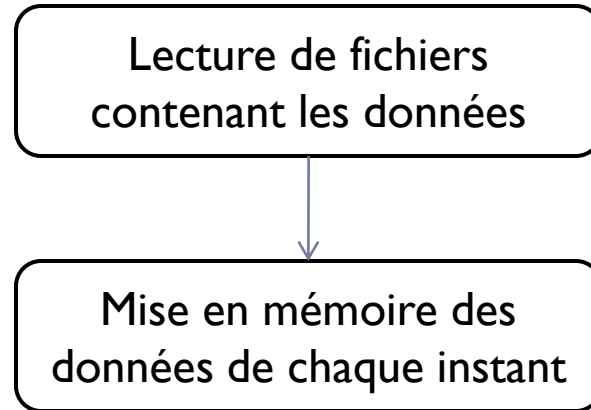


Utilisation de données de simulation

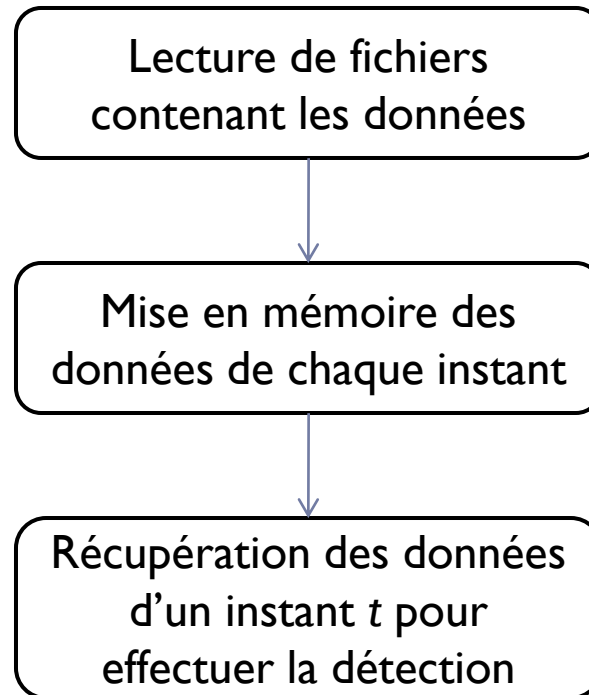
Lecture de fichiers
contenant les données



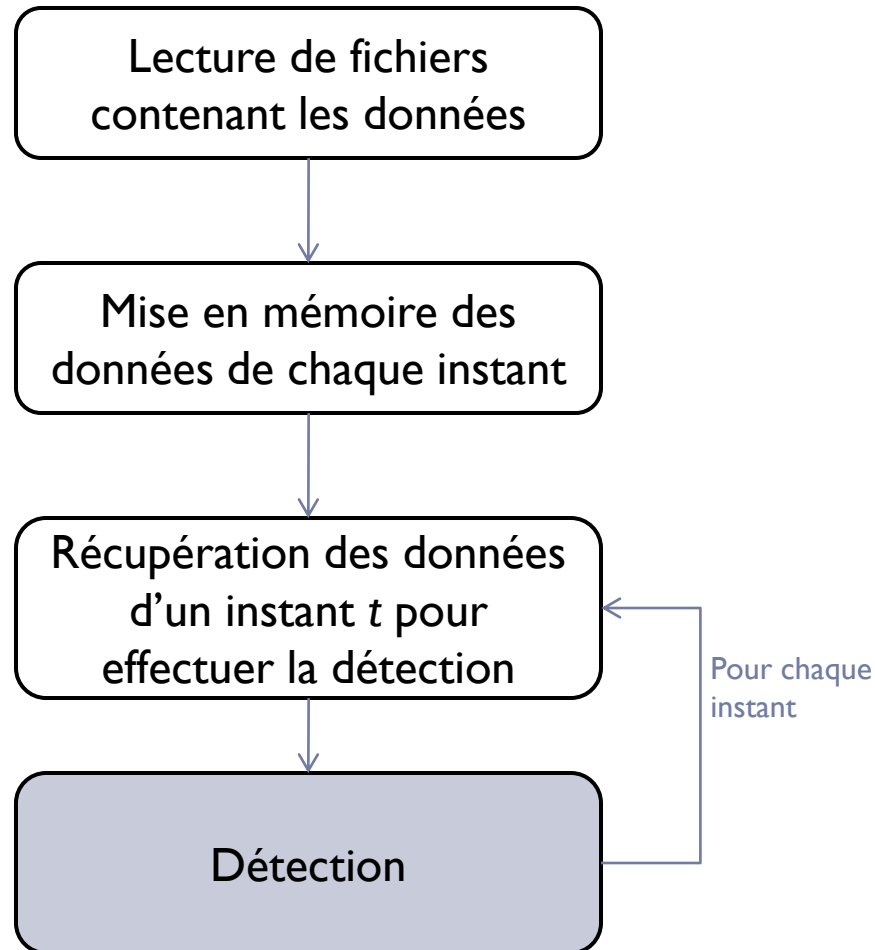
Utilisation de données de simulation



Utilisation de données de simulation

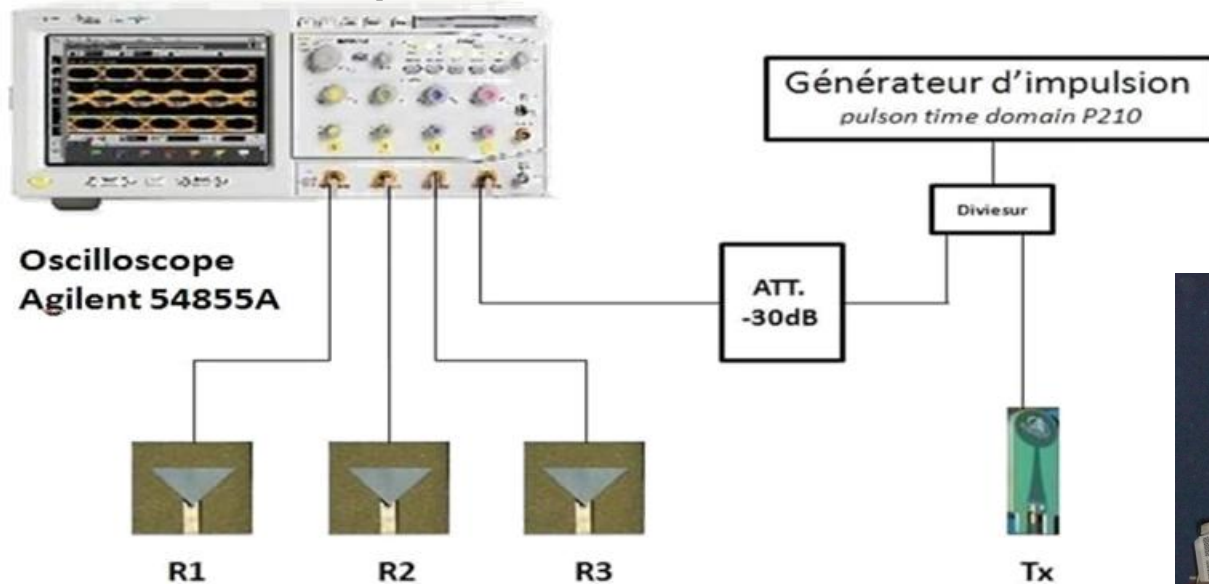


Utilisation de données de simulation



Utilisation de données réelles

- Utilisation de l'oscilloscope Agilent infiniium 54855A afin de récupérer les données.



Utilisation de données réelles

Connexion avec
l'oscilloscope



Utilisation de données réelles

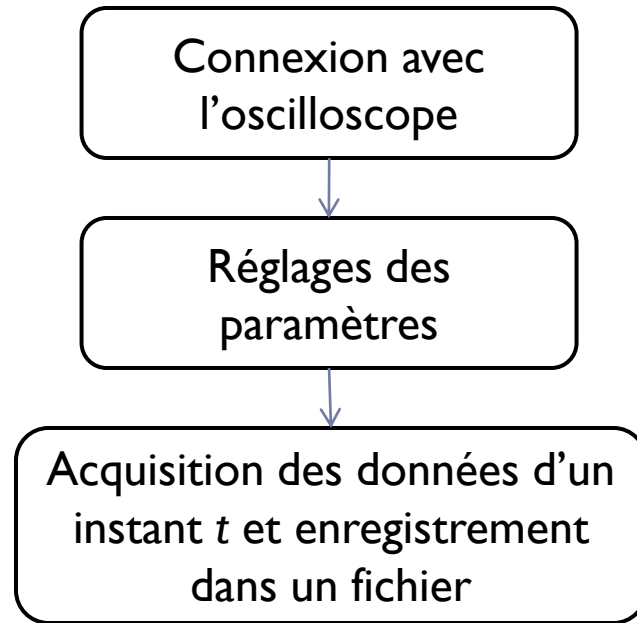
Connexion avec
l'oscilloscope



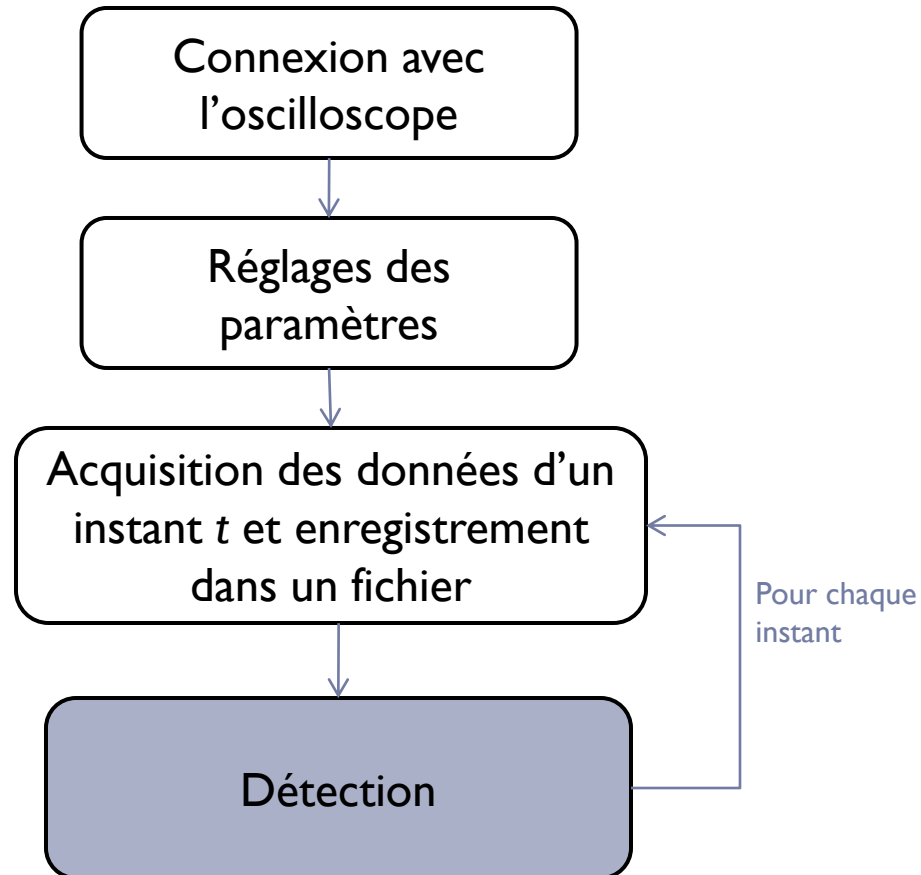
Réglages des
paramètres



Utilisation de données réelles



Utilisation de données réelles



Détection

Récupération des données
d'un instant t



Détection

Récupération des données
d'un instant t



Rétroprojection

Clément Guérin
Bruno Lescalier



Détection

Récupération des données
d'un instant t



Xiaowei Zhao

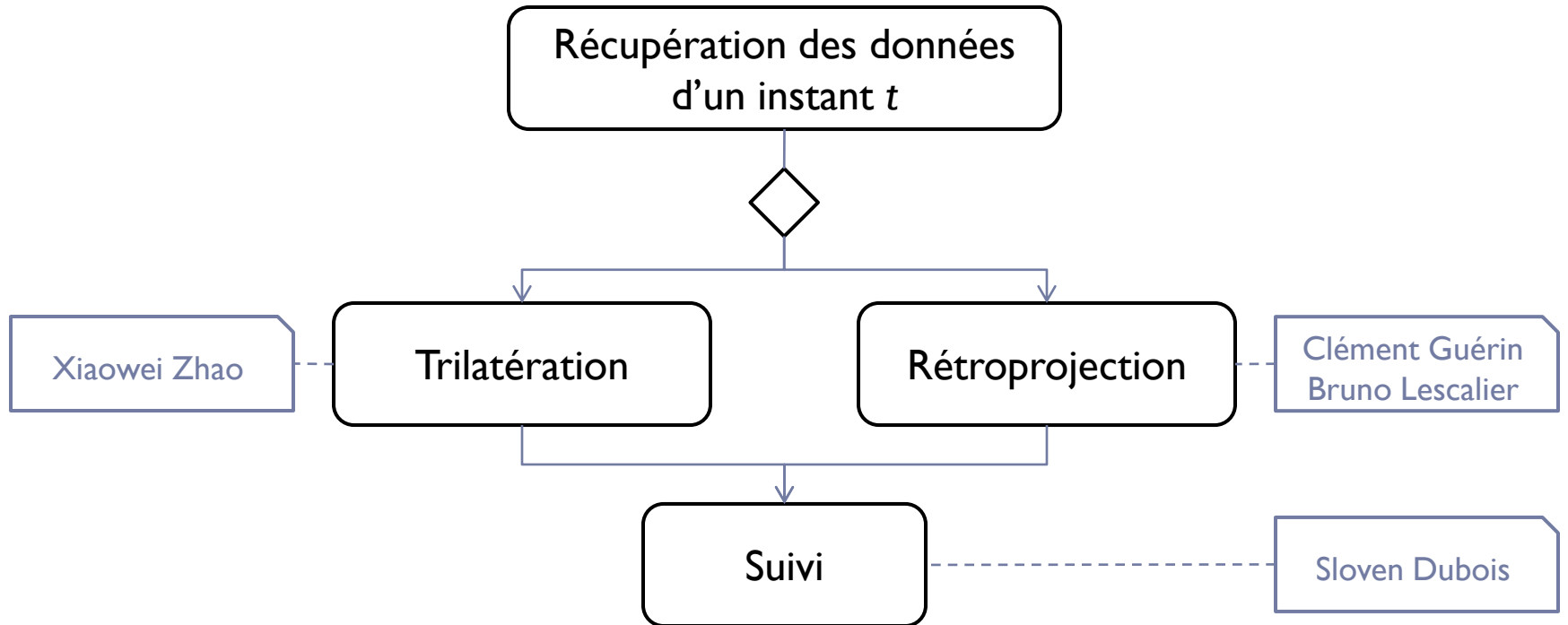
Trilatération

Rétroprojection

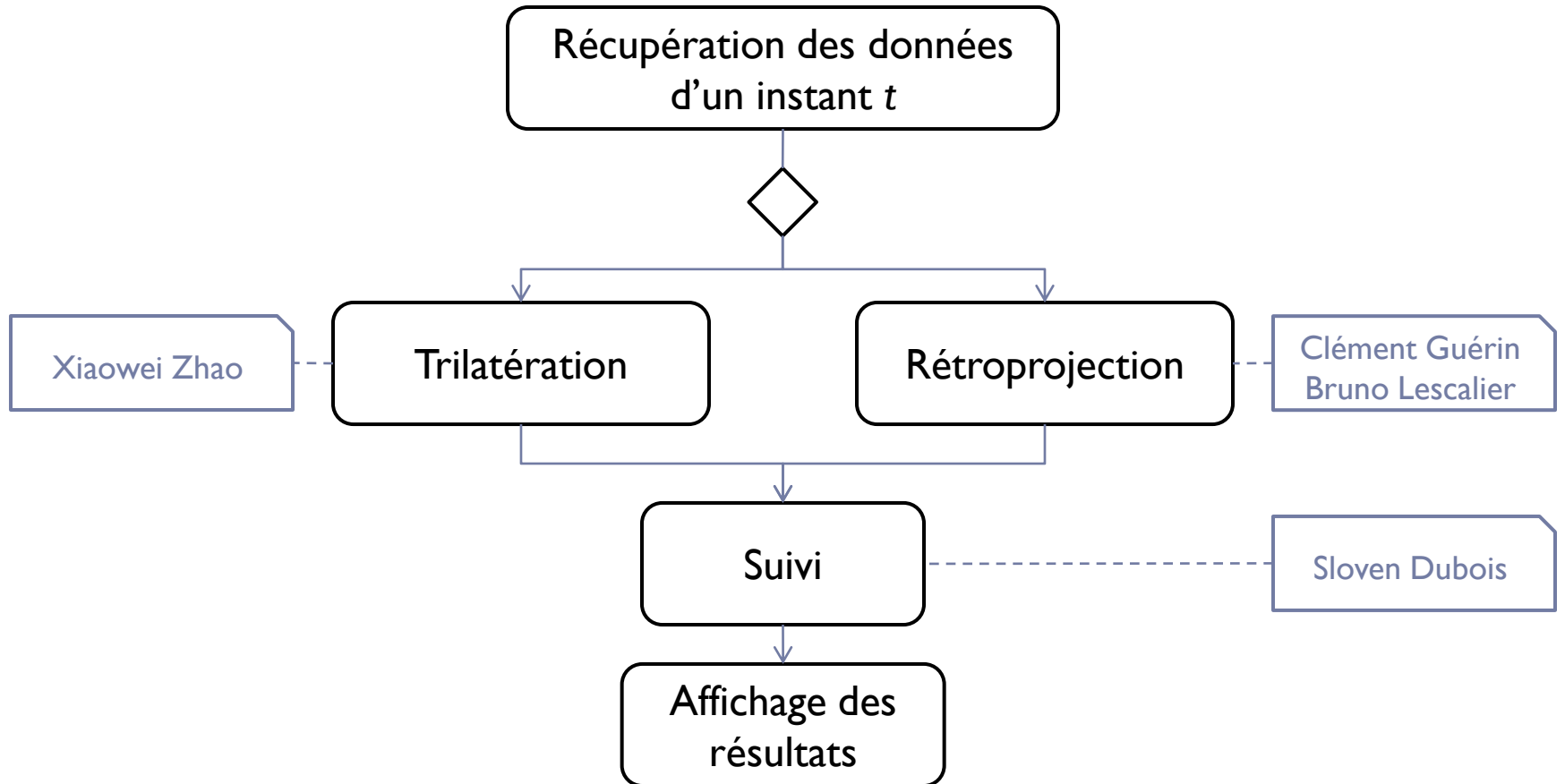
Clément Guérin
Bruno Lescalier



Détection



Détection



Détection

