

Session posters
23 mars – 12h30-14h00

Localisation basée image : de la localisation globale à la localisation précise.

N. Piasco^{1,2}, D. Sidibé¹, V. Gouet-Brunet², C Demonceaux¹

¹ *Le2i, FRE 2005 CNRS, Arts et Métiers, Univ. Bourgogne Franche-Comté, Chalon-sur-Saône*

² *Univ. Paris-Est, LASTIG MATIS, IGN, ENSG, Saint-Mandé*

De nos jours, nous disposons d'une grande diversité de données sur les lieux qui nous entourent. Ces données peuvent être de natures très différentes : une collection d'images, un modèle 3D, un nuage de points colorisés, etc. Lorsque les GPS font défaut, ces informations peuvent être très utiles pour localiser un agent dans son environnement s'il peut lui-même acquérir des informations à partir d'un système de vision. On parle alors de Localisation Basée Vision (LBV). De par la grande hétérogénéité des données acquises et connues sur l'environnement, il existe de nombreux travaux traitant de ce problème. Ce poster a pour objet de présenter mon sujet de thèse sur la localisation basée vision à partir de données hétérogènes, en passant en revue les différentes familles d'approches récentes et les verrous du domaine