

# Sommaire du livre : Perception visuelle par imagerie vidéo (Michel Dhome, 2003)

## Introduction

Contexte général de la vision artificielle, perception et interprétation par caméras. Objectif : inférer la géométrie 3D des objets à partir d'images 2D.

## Première partie : Étalonnage et auto-étalonnage des capteurs vidéo

- Étalonnage des capteurs de vision – Jean-Marc Lavest, Gérard Rives
- Auto-étalonnage des capteurs vidéo – R. Deriche
- Techniques d'auto-étalonnage par déplacements spécifiques – Diane Lingrand, François Gaspard, Thierry Viéville

## Deuxième partie : Localisation / estimation de la position relative objet/capteur

- Estimation de la position relative à partir de modèles CAO – M. Dhome, J-T Lapresté

## Troisième partie : Reconstruction / inférence d'informations volumiques

- Reconstruction de scènes 3D à partir de vues multiples – L. Quan, L. Morin, L. Oisel
- Reconstruction 3D par vision dynamique active – E. Marchand, F. Chaumette

## Quatrième partie : Reconnaissance des formes et objets

- Reconnaissance des formes dans les images – P. Gros, C. Schmid
- Reconnaissance d'objets volumiques – F. Jurie

## Index

Index détaillé en fin d'ouvrage pour recherche thématique.