

## Détection d'objets par caméra omnidirectionnelle

Ce stage s'inscrit dans le développement d'un système de vision monoculaire omnidirectionnel embarqué sur un véhicule et visant à la détection d'objets en mouvement.

La détection d'objets est faite par traitement algorithmique de l'image fisheye générée par la caméra omnidirectionnelle. La détection concerne tout objet en mouvement dans la scène, par exemple les véhicules, cyclistes ou piétons et elle se fait aussi bien quand le véhicule embarquant la caméra est en mouvement ou à l'arrêt. Le stagiaire aura pour mission d'implémenter des algorithmes de traitement d'image pour améliorer les performances de détection.

Les développements se font en C++. Des tests et des évaluations pourront être opérés sous matlab. Une connaissance des systèmes Linux est appréciée.

La rédaction de documents de synthèse sera effectuée tout au long du stage.

### **Profil:**

Stage de fin d'étude (bac + 5) Master Recherche

**Compétences:** Traitement d'images, vision par ordinateur, langage C/C++, Linux, Matlab, OpenCV, Git

**Filières possibles:** Traitement d'image. Electronique et traitement du signal. Intelligence artificielle. Vision par ordinateur. Robotique.

**Langue:** Anglais nécessaire

**Période souhaitée:** Mars à Août 2017 (5 à 6 mois).

**Rémunération:** 800€ par mois (montant brut mensuel)

**Lieu:** Continental Automotive France, 1 avenue Paul Ourliac 31036 Toulouse cedex

### **Contact:**

Boris LUGEZ

Tel: 05 61 19 63 46

e-mail: [boris.lugez@continental-corporation.com](mailto:boris.lugez@continental-corporation.com)