

✕ La vision stéréoscopique, selon la théorie de Marr[Mar82] repose sur la connaissance a priori du modèle de prise de vue qui est présent à deux niveaux :

- à la phase d'appariement par le biais de la contrainte épipolaire.
- à la phase de reconstruction tridimensionnelle par le biais de l'opération de triangulation.

Les erreurs réalisées à la phase de calibration, mèneront à l'établissement d'une carte de profondeurs erronée.

C'est pourquoi, l'utilisation de caméras en mouvement apparaît comme un moyen efficace pour une meilleur perception de l'environnement.

En effet, un système visuel possédant des caméras aussi libres que nos globes oculaires permettra :

- Une vue plus précise de la scène à analyser.
- De lever les ambiguïtés d'appariement pouvant survenir pour une seule prise de vue.
- D'obtenir une carte de profondeurs plus complète. •