

2) Stage IRSTV : Segmentation sémantique de nuage de points - M Servières, V Tourre, E Simonetto - stage ingénieur 5 mois - lieu IRSTV (ECN)

Les techniques actuelles de scan 3D de type Lidar permettent d'obtenir un nuage de points de bâtiments. Ces points n'ont comme attribut qu'une position dans l'espace et éventuellement une information colorimétrique associée. Nous souhaiterions découper ces nuages de points en bâtiments en permettant de reconnaître les façades, toits, etc.

Le stagiaire devra faire une recherche bibliographique sur les techniques déjà existantes de segmentation sémantique de nuage de points et appliquer diverses techniques de l'état de l'art sur 2 jeux de données qui lui seront fournis.

Contacts : elisabeth.simonetto@esgt.cnam.fr, myriam.servieres@ec-nantes.fr, vincent.tourre@ec-nantes.fr