

# Caméras orientables binoculaires

Sébastien Menot, Olivier Carmona, Jean-Daniel Nicoud (1998)

---

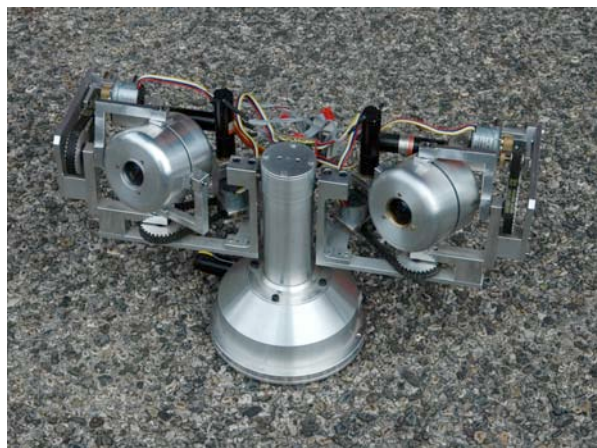
## Motivations

La vision binoculaire permet une perception de la profondeur. La mobilité des caméras permet une meilleure exploration de l'environnement, ce qui est crucial pour un robot mobile. Le but de ce projet a été de combiner ces deux caractéristiques dans un système à taille réduite.

---

## Spécialité

Ce système permet d'orienter indépendamment les deux caméras avec une rapidité élevée grâce à la structure parallèle qui se lie sur le boîtier des caméras. Cette approche permet de réduire la masse à déplacer en gardant les moteurs sur la structure de base.



---

## Commentaire

Cette plateforme a été utilisée comme point de départ pour d'autres développements, comme par exemple la partie d'interaction utilisateur du robot RoboX du stand robotique lors de l'exposition nationale Expo.02, artéplage de Neuchâtel.

