

TP Extraction de plans par croissance de région

Prérequis :

- compiler le projet en mode release
- installer Meshlab (soft de visualisation de nuages de points/maillages)

Notes :

- Modifier uniquement le fichier `cloud_segmentation.h` (éventuellement `main.cpp`)
- Mettre un des fichiers `.ply` donnés en argument d'entrée (préférer les petits nuages de points dans la phase de codage)

1/ Proposer un algorithme de croissance de région basé sur un critère de similarité des normales des points

2/ Utiliser la fonction `linear_least_squares_fitting_3` de CGAL afin d'introduire un critère basé sur la distance des points aux primitives

3/ Décrire comment évolue les temps de calcul en fonction de epsilon et Nmin

4/ Trouver les paires de primitives adjacentes