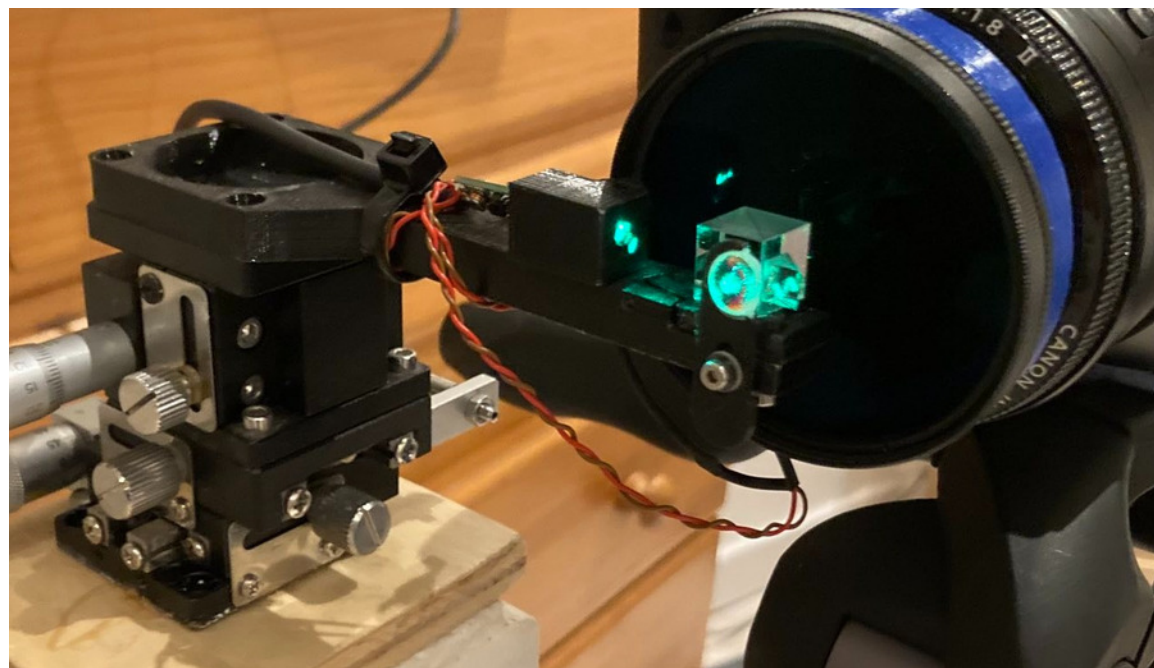


Une interface alternative pour DFTFringe

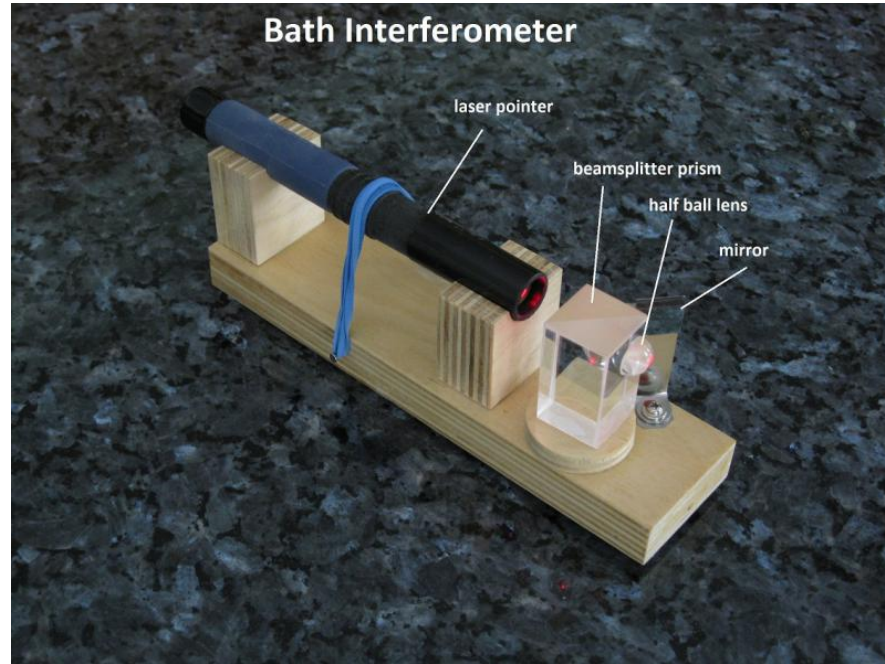
Qu'est-ce que DFTFringe ?

- Un logiciel d'interférométrie libre et open-source
- Souvent utilisé avec un interféromètre de Bath
- Bath + DFTFringe = mesures optiques (de miroirs concaves) absolues pour ~150 euros
- <https://github.com/githubdoe/DFTFringe>

Crée par Dale Eason à partir d'OpenFringe, maintenu principalement par Dale Eason, George Roberts, Julien Staub

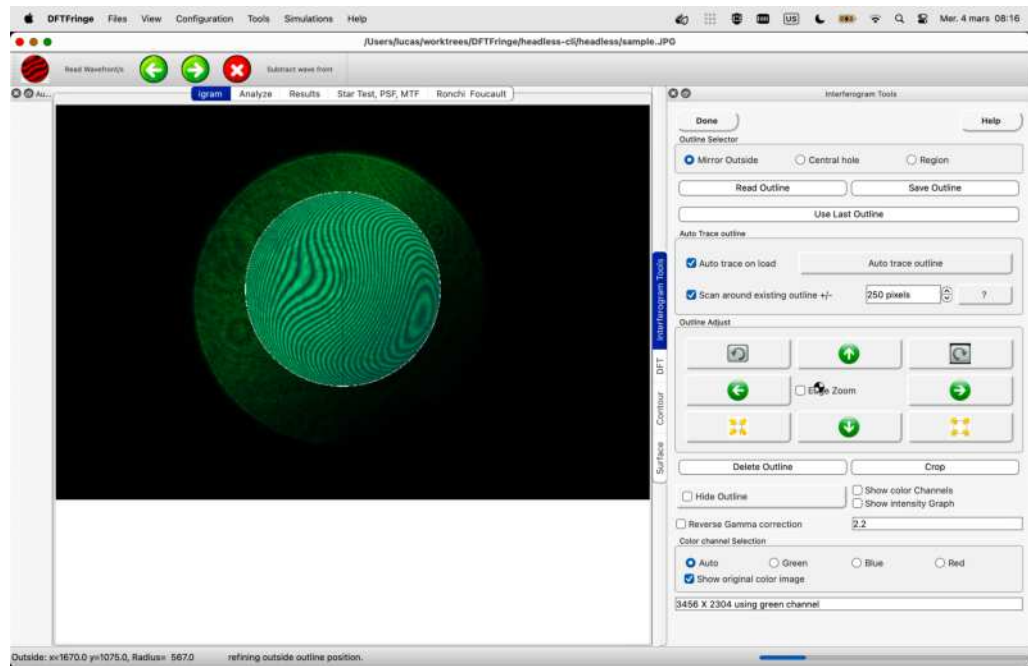


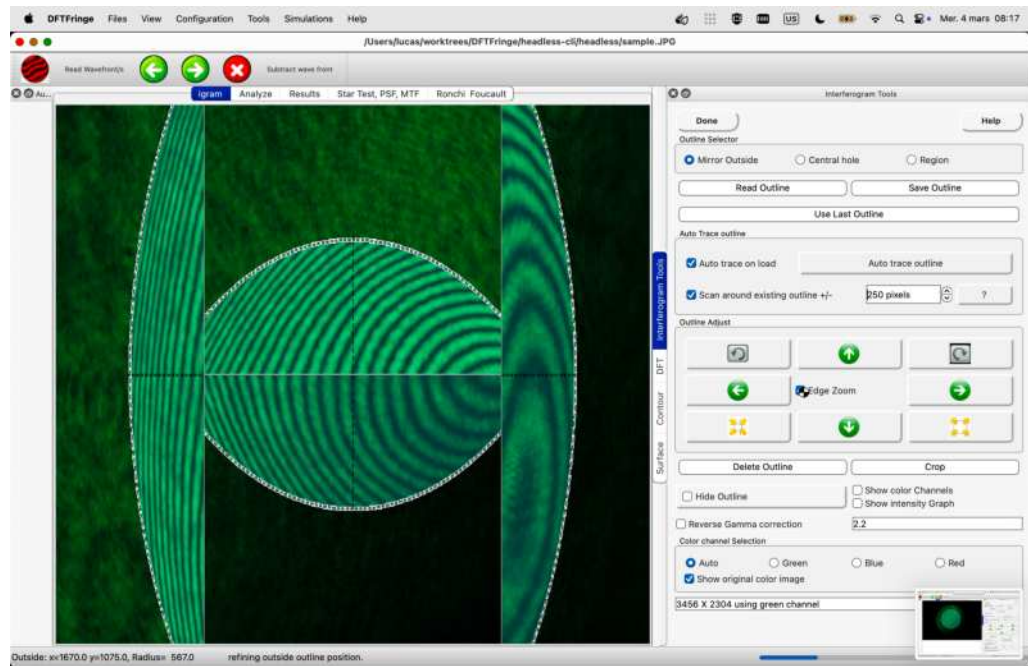
© Ed Jones

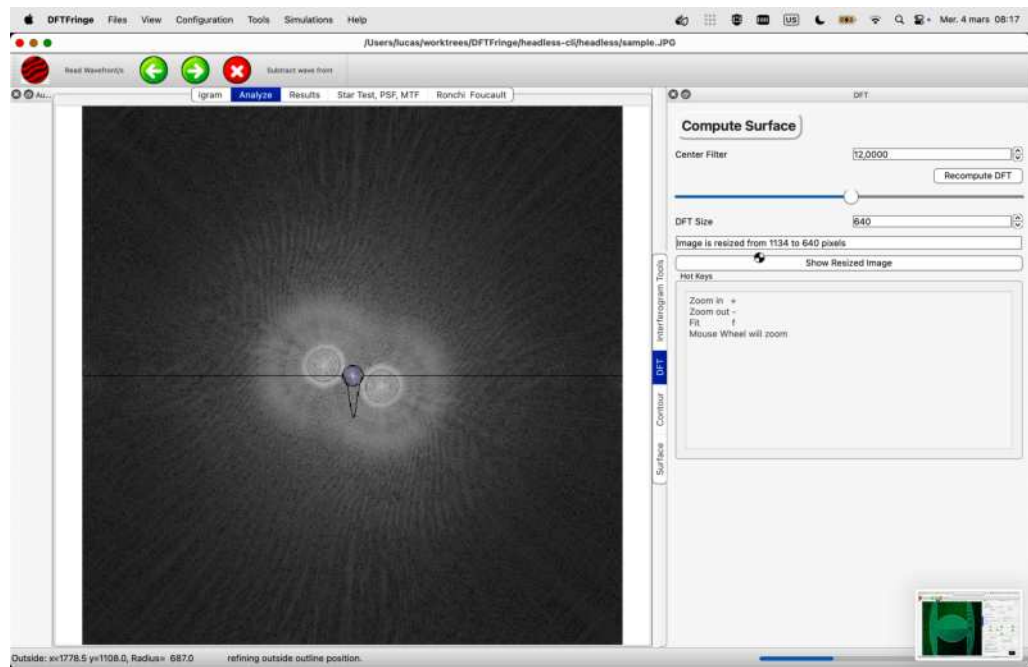


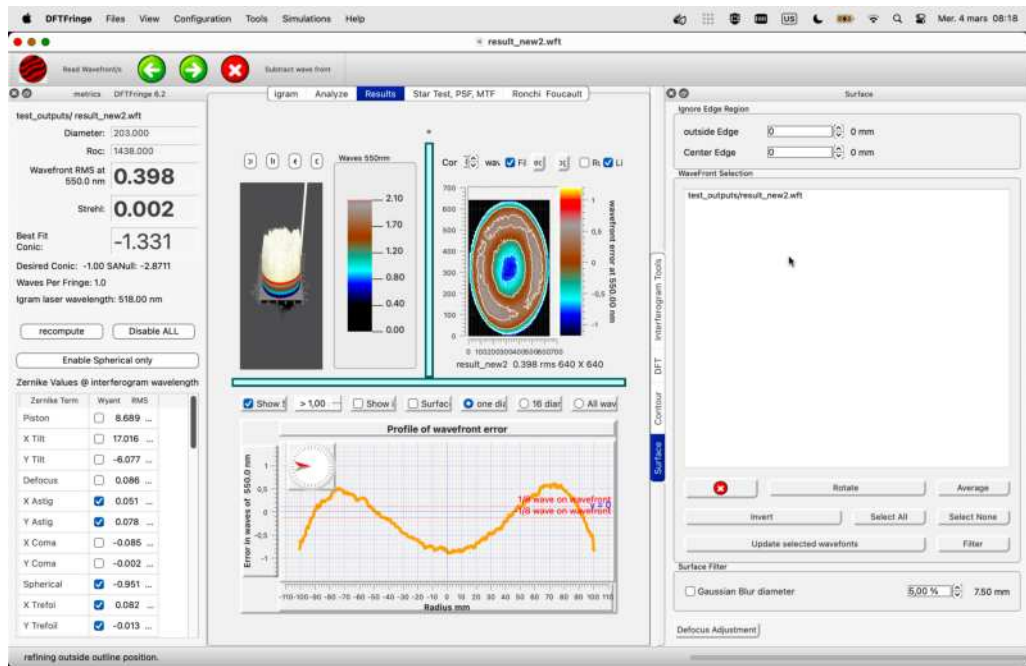
Ressources :

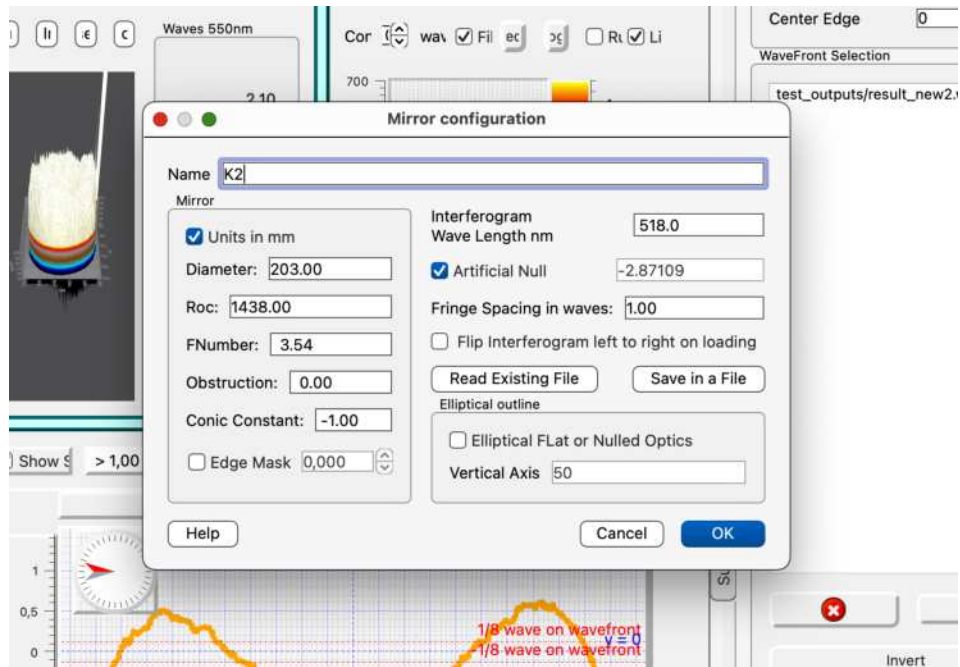
- <https://gap47.astrosurf.com/index.php/technique/optique-instruments/controles-optiques/interferometre-de-bath/>
- https://www.youtube.com/@bath_interferometers











Les limites de DFTFringe

- Un miroir (ou "un banc optique") à la fois
- D'abord on teste, ensuite on analyse
- Application de bureau QT/C++. Windows / Mac / Linux mais nécessite un environnement graphique.

La proposition

- Fusionner test et analyse

Ma contrainte majeure :

- Pouvoir lancer les algos de DFTFringe sans l'interface graphique

Étape 1 : une CLI DFTFringe

Mon protocole :

- Créer des résultats de référence en utilisant le logiciel graphiquement
- Créer un harnais de tests basés sur ces "golden master"
- Grâce aux tests, tâtonner pour produire un build alternatif 100% ligne de commande
- Étendre ce build pour supporter un mode "sidecar" persistant utilisé via stdl/O

<https://github.com/Lucassifoni/DFTFringe/tree/headless-cli/headless>

run processing

```
docker run --rm -v $(pwd):/data dftfringe-cli \  
  --input /data/sample.jpg \  
  --outline /data/sample.olo \  
  --diameter 203 \  
  --foc 1438 \  
  --lambda 518 \  
  --output /data/result.wff \  
  --zernikes /data/result.csv \  
  --verbose
```

Structured output (--structured-output)

Tab-separated key-value pairs for easy parsing:

```
mode Full  
input_file /path/to/image.jpg  
input_width 3456  
input_height 2304  
outline_center_x 1872.5  
outline_center_y 1875  
outline_radius 508  
mirror_diameter 203  
mirror_foc 1438  
mirror_lambda 518  
mirror_conic -1.32  
...  
inversion_detected false  
inversion_applied false  
zernike_rmw_0 9.689  
zernike_rmw_1 17.817  
...  
zernike_nulled_0 9.689  
zernike_nulled_1 -0.003  
...  
rmw_waves 0.070  
pw_waves 0.36  
strehl 0.87
```

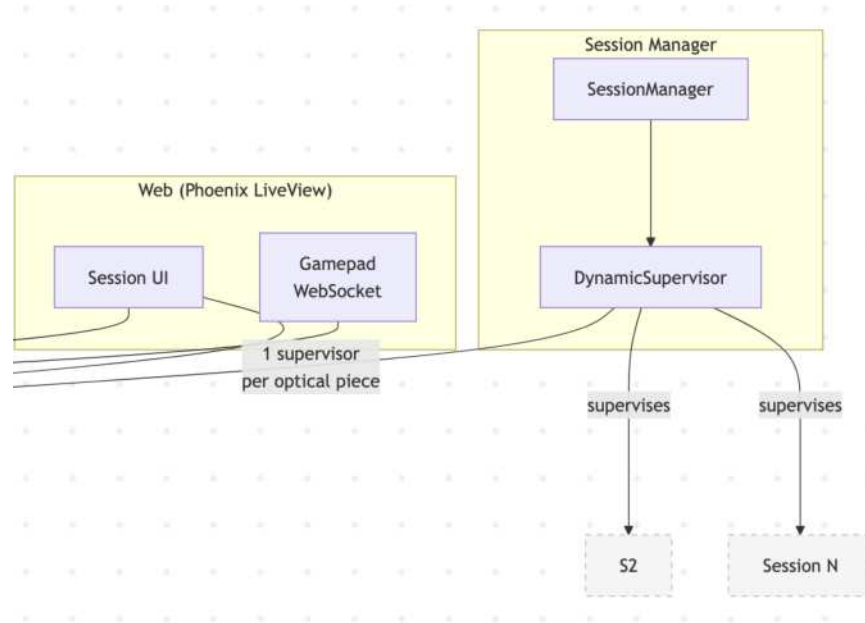
Étape 2 : une interface alternative

Objectifs :

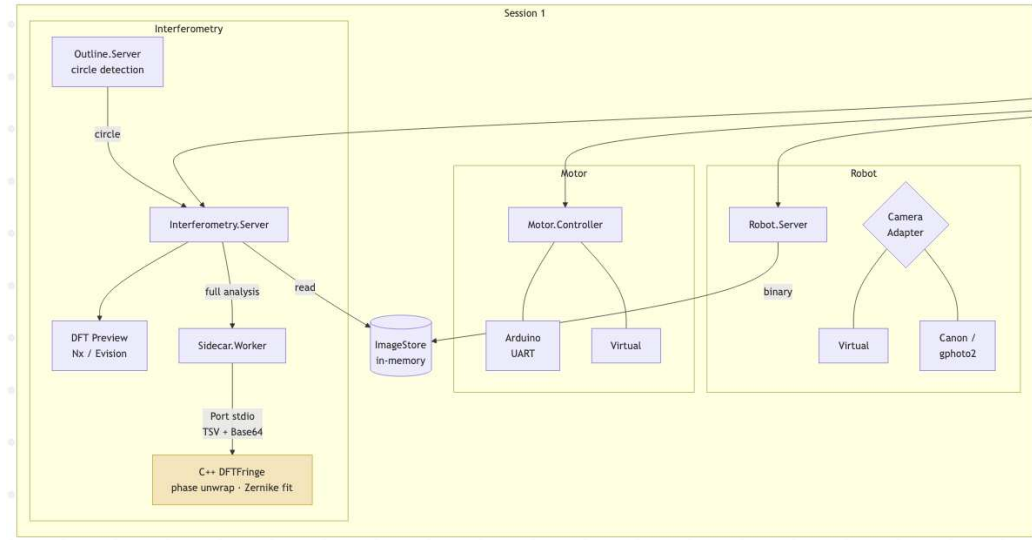
- Plusieurs bancs optiques (= plusieurs config dftfringe)
- 1 config = 1 appareil photo contrôlé par gphoto2
- 1 config = 1 table XYZ motorisée
- Auto-outline sur flux vidéo
- Contrôle par manette de jeu (bouger les axes, ajuster outline, ajuster center filter)

<https://github.com/Lucassifoni/rougail-solstice>

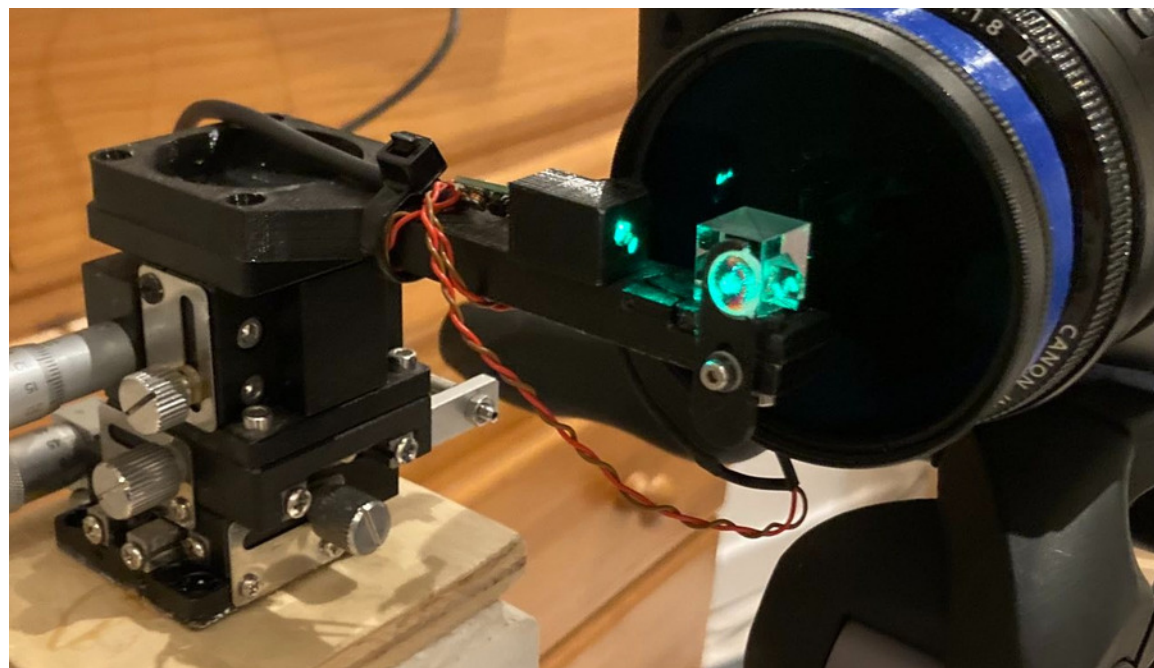
Plusieurs sessions coexistent



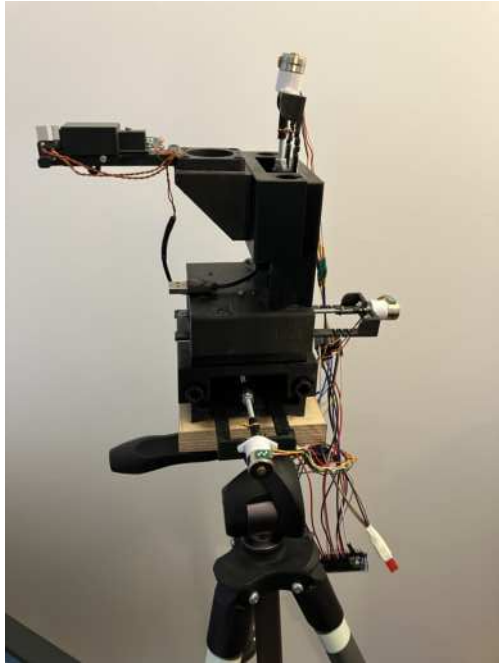
Des tâtonnements restent à éliminer - mais chaque session exécute le flux complet d'analyse de manière indépendante



Les outils









localhost:4000/sessions/1/robot

v0.1.0

K2

Session 1 | Started: 07:52:41

[Back to Sessions](#) [Close Session](#)

Motor Controls

X **L Stick X**

- Jog + Jog

Y **L Stick Y**

- Jog + Jog

Z **ZL / ZR**

- Jog + Jog

Camera Controls

Adapter
Canon (gphoto2)

Status: **locked**

[Lock](#) [Capture](#) [Release](#)

Optical Configuration

Lead Config
K2

Diameter (mm)	RDC (mm)
203.0	1438.0
Lambda (nm)	Color
518.0	-1.33
Obstruction (0-1)	
0.0	

Interferometry Controls

Liveview: [Active](#) [Stop Liveview](#) [Capture & Analyze](#)

Detection Settings

Frame Collection

Max Frames
50

Frames to collect before detection (10-200)

Min Confidence
0.7

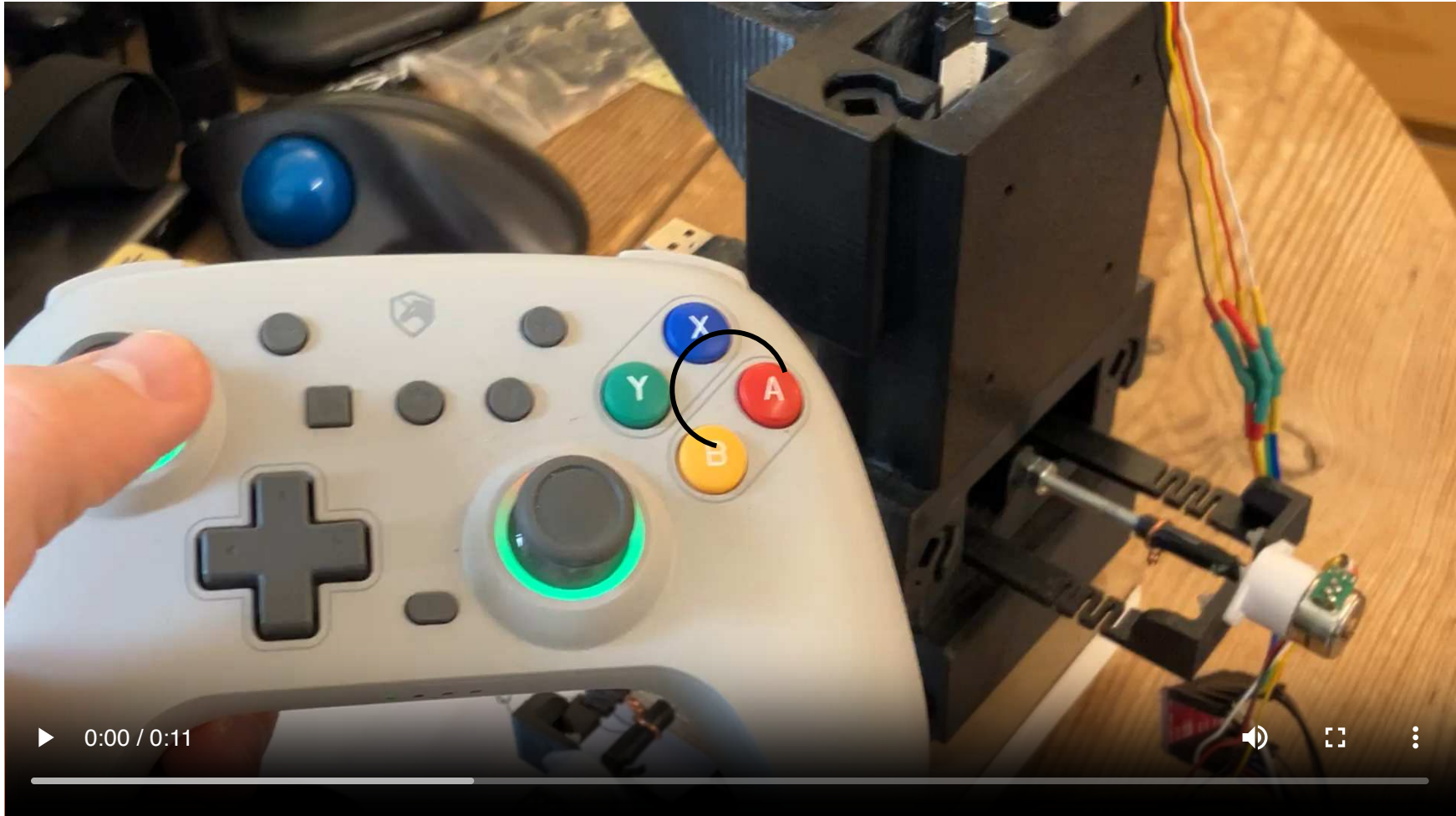
Edge Detection

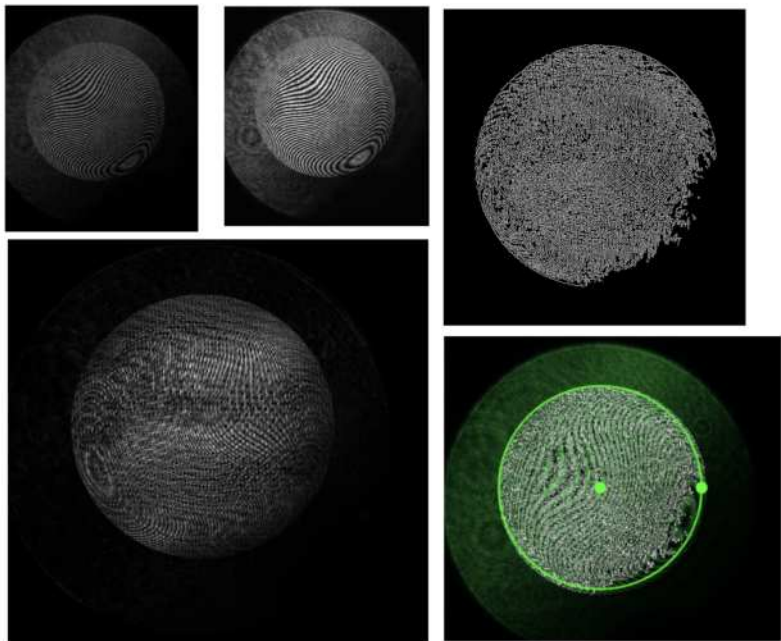
Ray Count	Edge Threshold
180	128
Carry Low	Carry High
30	90
Blur Kernel	Max Edge Sm
5	1536

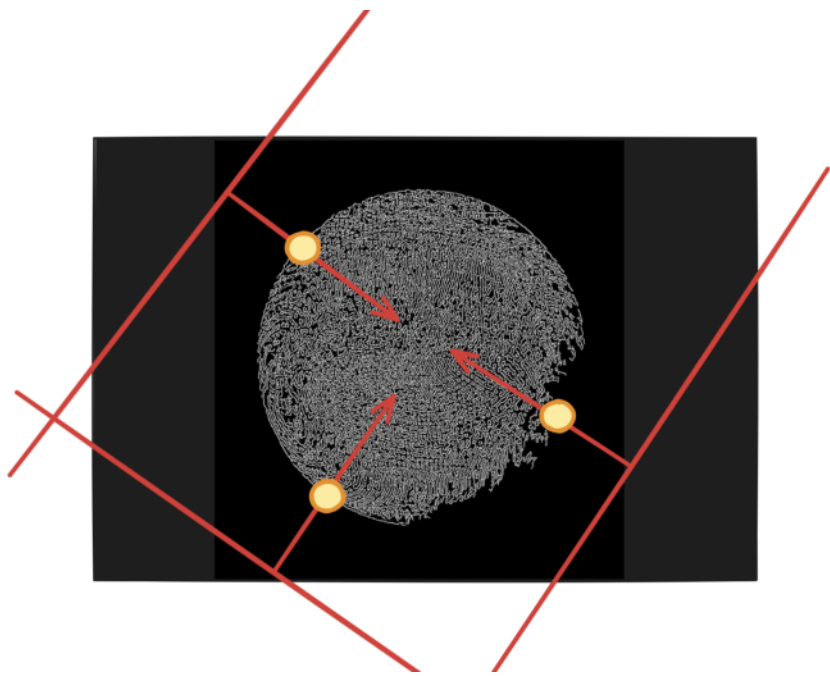
BANSAC Fitting

0:00 / 3:30









La suite :

- Tester chez un opticien
- Enlever ce qui est inutile
- Développer ce qui est manquant
- Améliorer DFTFringe ?