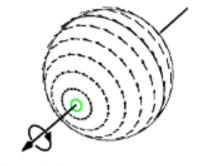
# SEGUIMIENTO Y FLUJO ÓPTICO

PROCESAMIENTO DE IMÁGENES, AUDIO Y VIDEO

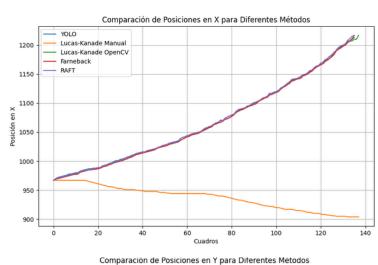


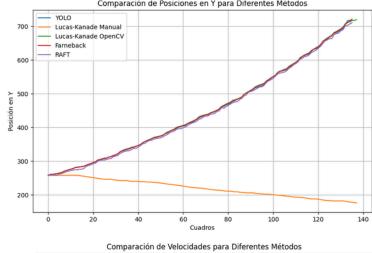
## ALEJANDRO BOLAÑOS GARCÍA Y DAVID GARCÍA DÍAZ

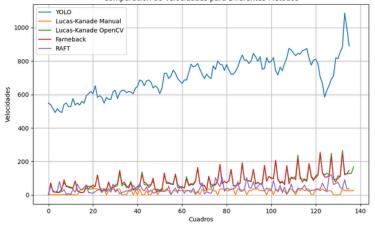
#### TAREAS REALIZADAS

- 1. Seguimiento de mano derecha en video con diferentes algoritmos.
- 2. Comparación de resultados de velocidad y posición mediante gráficos.
- 3. Aplicación de algortimos a dos frames de la base de datos de Flying Chairs.

#### RESULTADOS DEL SEGUIMIENTO DE LA MANO







### CONCLUSIÓN

- YOLO: Estima posiciones de manera estable, pero con velocidades más altas y dinámicas.
- RAFT, Farneback y Lucas-Kanade OpenCV: Presentan posiciones consistentes, aunque con fluctuaciones moderadas en las velocidades.
- Lucas-Kanade Manual: Muestra desviaciones notables, indicando menor precisión.

#### METODOLOGÍAS UTILIZADAS

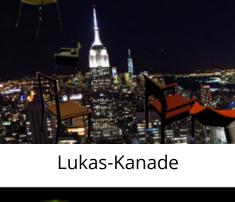
- Método para calcular la velocidad:
  - def calculate\_velocity(prev\_position, curr\_position, fps):
- Método para detectar el keypoint de la persona a seguir: def detectar\_persona(frame, model, keypoint\_idx=10, conf\_threshold=0.5):
- Método Lukas-Kanade implementado manualmente: def manual\_lucas\_kanade(prev\_frame, curr\_frame, prev\_point, window\_size=31):
- Método de Farneback: cv.calcOpticalFlowFarneback()
- Método de Lucas-Kanade: cv.calcOpticalFlowPyrLK()
- Método de RAFT: raft large(pretrained=True, progress=False)

Detección de la persona con el keypoint 10 con más confianza en el primer frame. Posteriormente, calculamos el flujo óptico a partir de este keypoint inicial y vamos guardando el desplazamiento.

#### RESULTADOS BASE DE DATOS FLYING CHAIRS

Frame 1







**RAFT** 



Frame 2



Farneback



**Ground Truth** 

