Diario

# Lunedì 7

* Campionato il segnale a intervalli uniformi nello spazio con la funzione spline
* Risolto il problema della velocità fluttuante usando un filtro di smoothing basato sulla regressione (Loess)

# Martedì 8

* Cambiato il filtro da Loess a Lowess perché Loess smussava roppo e perdeva i minimi locali
* Eseguita segmentazione del gesto basata sugli angoli dei vettori

# Mercoledì 9

* Eseguita segmentazione sulla velocità
* Trovato dei paper sul gesture recognition basati su Hmm

# Giovedì 10

* Trovata un eventuale soluzione al problema dello smoothing online della funzione: filtro di Kalman.
* Modellato una funzione basilare del filtro di Kalman

# Lunedì 14

* Realizzato un’interfaccia con sliders in cui si può vedere l’effetto delle matrici Q e R del filtro di Kalman sui punti dati in input

Problematiche da affrontare

# Segmentazione online della funzione

* Smoothing online: risolto tramite filtro di Kalman come suggerito nel primo paper

ToDo

* Segmentazione online basata sulla segmentazione
  + Filtro di kalman sulla velocità?