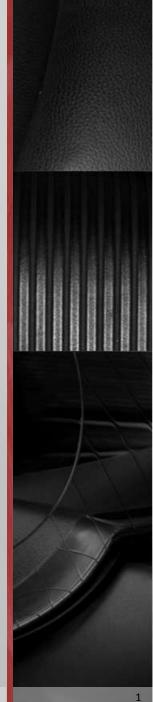
Groupe PACT 1.3

Comparaison de mouvements par DTW

Maxime ARBISA Adrien YCART



Plan

- L'application HandsOn
- Rôle du DTW dans cette application
- Le principe du DTW
- Intérêt du DTW pour l'application
- Notre travail et ses résultats
- Problèmes rencontrés
- Enrichissement personnel



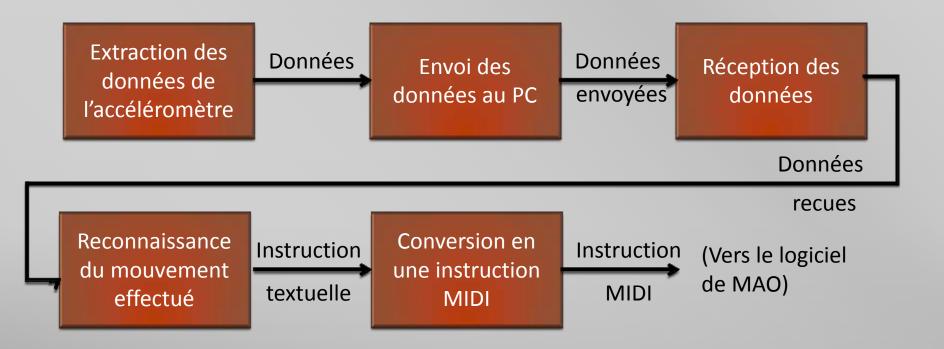
L'application HandsOn

- Objectif: Créer un système permettant de contrôler de la musique à partir des mouvements d'une ou plusieurs personnes
- Exemple: Troupe de danseurs qui crée la musique et les lumières sur laquelle elle danse via sa chorégraphie



L'application HandsOn

- Application smartphone + logiciel PC
- But : Contrôler avec des gestes un logiciel de création musicale/lumières



Rôle du DTW dans l'application

- Objets manipulés : Gestes
- Geste = Liste de données de l'accéléromètre + étiquette
- L'utilisateur veut envoyer un message :
 - Création d'un objet Geste contenant les données de l'utilisateur
 - Comparaison de ces données avec les données de Gestes de référence
 - On renvoie l'étiquette du Geste de référence le plus proche du Geste de l'utilisateur

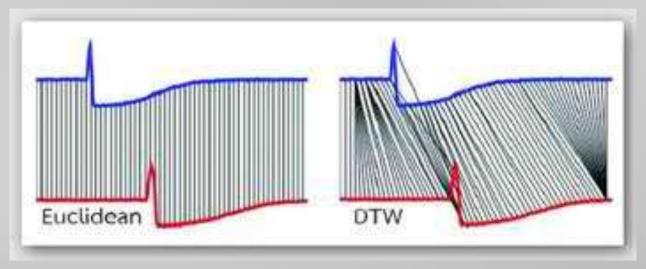
Principe du DTW

- Comparaison de deux séries de données de longueur différentes
 - → Nécessité de trouver une fonction d'association
 - → Fonction d'association linéaire ?

Série Utilisateur

Fonction d'association linéaire

Série référence



La solution : le DTW
Permet de comparer les points « comparables »

Principe du DTW

- Objectif: trouver la fonction d'association qui minimise la distance globale
- L'algorithme :
 - Prend en entrée deux séries de données X et Y, de longueur n et m
 - Calcul d'une matrice de similarité : D[i,j] = distance(X[i],Y[j])
 - Calcul de la matrice des distances cumulées :

Calcul de proche en proche des distances cumulées optimales

C[i,j] = distance optimale entre les sous-séries X[1:i] et Y[1:j]

 $C[i+1,j+1] = D[i+1,j+1] + min(C[i-1,j], C[i,j-1], \gamma*C[i+1,j+1])$

C[n,m] = distance entre les deux séquences

Backtracking : on reconstitue la fonction d'association (permet de normaliser)

Principe du DTW

Contraintes sur la fonction d'association:

- Croissante : pas de retour en arrière
- Chaque valeur de X doit être mise en relation avec au moins une valeur de Y et inversement
- Pas de saut dans le temps : on ne cherche le minimum que dans les voisins directs
- Monoticité du chemin : on associe X[1] avec Y[1] et X[n] avec Y[m]

Intérêt du DTW pour HandsOn

- Invariance en fonction de la vitesse d'exécution
 - → Indépendant du tempo
- Permet de reconnaitre des gestes complexes
- Facilite l'ajout de nouveaux gestes de référence

Inconvénients:

- Temps de calcul relativement lent (Complexité : O(n*m))
- Plus il y a de gestes de référence, plus c'est lent

Notre travail et ses résultats

- <u>Théorique:</u> Compréhension de l'algorithme, en étudiant les TP mis à disposition, mais aussi quelques documents sur Internet.
- Informatique et algorithmique:
 - Elaboration d'un pseudocode
 - Implémentation Java
- Application et résultats: Tests sur des répétitions de mots
 - → Adaptation du code
 - > Tests sur des répétitions d'un même mot, et sur des mots différents

Notre travail et ses résultats

Amélioration:

- → Augmentation de la base de gestes de référence (3 séries de référence pour un geste)
- → Quantification du mouvement: mouvement dans le plan, gestes suivant une même direction, gestes normalisés.
 - Connaissance d'une nouvelle méthode ressemblant à DTW
 - Codage de Freeman

Problèmes rencontrés

- Travail en autonomie : nous avons suivi notre direction
- Retour vers l'expert : on s'est rendus compte que ça n'allait pas
 - > problème d'intégration d'une nouvelle méthode
- Allers-retours nombreux :
 - L'expert nous rectifiait
 - On pensait être proches du but : on ne corrigeait que ce point

Enrichissement personnel

- Connaissance des problématiques autour de la reconnaissance de mouvements
- Etude d'une solution technique
- Travail avec un expert : ni trop collant, ni trop distant
- Recouper les sources quand on fait de la bibliographie

Merci pour tout!

