

## ① Preprocessing

- Translatie: heup centrum joint wordt de oorsprong
- Schaal: Elke coördinaat normaliseren met de langste afstand (heup centrum joint tot hoofd joint)
- View invariant: via rotatiematrix naar nieuw coördinatensysteem

## ② Classificatie

- Eenvoudige per frame classificatie
- Eenvoudige buffer classificatie (majority vote per 30 frames)
- Algemeen: classificatie duurt nog vrij lang