**南 京 师 范 大 学**

**毕 业 设 计（论 文）**

**（2019届）**



|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **题 目：** | 基于Kinect体感信息的动作及行为识别技术研究 | | |
| **学 院：** | 计算机科学与技术学院 | | |
| **专 业：** | 计算机科学与技术 | | |
| **姓 名：** | 仇思宇 | | |
| **学 号：** |  | 21150611 |  |
| **指导教师：** | **宋凤义** | | |

**南京师范大学教务处 制**

# 

# 摘 要

**关键词：**人脸识别；在线学习系统；……

# Abstract

与中文摘要要求相同

With the development of information technology,

……

**Key words:** face recognition,online learning system,……

**目 录**

[摘 要 1](#_Toc534410254)

[Abstract 2](#_Toc534410255)

[第 1 章 绪论 4](#_Toc534410256)

[1.1 本课题的目的及研究意义 4](#_Toc534410257)

[1.1.1 传统RGB图像的特点及局限 4](#_Toc534410258)

[1.1.2 基于深度数据的动作识别方法特点和优势 5](#_Toc534410259)

[1.1.3 本文的目的及研究意义 5](#_Toc534410260)

[第 2 章 现有方法的介绍和对比 0](#_Toc534410261)

[2.1 基于RGB数据的人体行为识别算法 0](#_Toc534410262)

[2.1.1 基于RGB-深度数据的人体行为识别算法 0](#_Toc534410263)

[2.1.2 基于深度-惯性数据的人体行为识别算法 0](#_Toc534410264)

[2.2 研究内容 1](#_Toc534410265)

[第 3 章 人体行为识别方法设计 3](#_Toc534410266)

[3.1 现有技术的问题以及解决方案 3](#_Toc534410267)

[3.2 对……算法的改进 3](#_Toc534410268)

[3.2.1 行为检测 3](#_Toc534410269)

[对……算法的改进 4](#_Toc534410270)

[4](#_Toc534410271)

[参考文献 5](#_Toc534410272)

[6](#_Toc534410273)

[致 谢 6](#_Toc534410274)

[本科期间主要研究成果 7](#_Toc534410275)

# 绪论

目前，体感识别技术的课题主要是研究人体姿态和手势信息提取与识别等相关技术，如基于Kinect传感器深度信息的手势检测和识别技术[1]，为人机交互提供了新的方法和思考。在识别简单手势和动作识别技术逐渐成熟并广泛运用于人们日常生活中后，基于Kinect传感器的人体动作识别技术开始出现[2][3]。与此同时，识别和分析生物行为信息的技术也开始逐渐发展，如：针对小型动物的行为识别和分析系统[4]；利用Kinect深度传感器得到的深度图像，对猪群的攻击行为进行检测和辨别[5]；以及对老年人日常生活的深度图像进行分析，从而发现他们身体功能恶化的早期迹象，从而对可能产生的疾病进行预测[6]。

## 本课题的目的及研究意义

人类行为识别研究在过去十年取得了重大进展，并在各种学科中得到越来越多的关注。从诸如RGB相机，深度相机，距离传感器，可穿戴惯性传感器或其他类型传感器中获取相关数据[8]，进而利用这些数据进行人体动作和行为识别和分析。而由于从不同类型传感器中获取的数据处理方法不同、获取并利用的信息不同、使用的任务范围也不尽相同。从行为监视，视频分析，人机交互[7]，人类的动作和行为识别技术已经被广泛应用于日常生活和各个应用领域，同时，辅助生活，健康监控，危险行为预警等相关技术也应运而生[6]。对应于不同的传感器类型，用于识别人体动作的主要有基于视觉的动作识别和基于惯性的动作识别这两种主要的技术。

传统RGB相机捕获的图像序列信息的方法用于动作或手势识别的主要限制在于处理RGB图像时的高计算需求以及对图像质量敏感等相关挑战。本课题将从适用性、可靠性、效率等角度对比现有的基于视觉的动作识别技术和基于惯性的动作识别技术，并针对现有人体动作识别技术存在的问题和局限进行相关算法的改进。

### 传统RGB图像的特点及局限

基于视觉的动作识别技术，多数都采用传统RGB相机作为捕获动作和行为信息的设备，即使用由摄像机捕获的视频序列和时空特征进行人体动作识别的尝试。虽然基于视觉的人类动作识别技术作为模式识别和计算机视觉研究的重要组成部分仍在持续发展，但识别性能正在受到各种挑战，例如遮挡，摄像机位置，执行动作中的主体变化，背景杂乱等[8]。实际上，除此之外，使用者或研究者还需要拥有大量的硬件资源才能运行计算密集型图像处理和计算机视觉算法，并且还需要处理传统图像中缺少3D动作数据的问题。

### 基于深度数据的动作识别方法特点和优势

近年来，低成本深度传感器的出现，使它们大量被应用于人体动作识别及其相关领域。利用深度传感器提取的深度图像，可以解决传统RGB图像中缺失的3D动作数据，也因此具备可以更加精确识别人体动作的潜能。

与由摄像机捕获的传统RGB图像相比，深度相机生成的深度图像显示出对照明变化不敏感并且在人类动作识别中具有高性能、实时性强等特点。同时，人体骨骼信息也可以从深度图像中获得[9]。微软的Kinect设备的原理就是利用了深度或距离传感器，进行人体骨骼和动作的识别。

### 本文的目的及研究意义

……

# 现有方法的介绍和对比

本章介绍……，分析……，给出……。

## 基于RGB数据的人体行为识别算法

在1.1.1中提到的基于视觉的动作识别方法主要有：时空体积、时空特征和轨迹，它们被广泛用于传统RGB传感器捕获的视频序列中的人体动作识别。如[10]中，局部特征与SVM分类器的结合，证明了可以通过度量局部特征[[1]](#footnote-1)实现动作识别。在[11]中提供了一种对噪声和姿势变化具有更强鲁棒性的算法，这种算法使用时空特征[[2]](#footnote-2)点（单张图像上的局部特征）来表征行为。为了降低动作分类结果对背景杂乱，遮挡和比例变化的敏感度，[12]中介绍了直接运动识别方法：使用时空特征包(BoF)[[3]](#footnote-3)，判断人体运动特征（判断局部图像块的运动如何进行），而不是通过恢复人的身体二维模型或三位模型，以其局部结构特征实现动作分类。动态能量图像(MEI)[[4]](#footnote-4)和运动历史图像(MHI)[[5]](#footnote-5)在[13]中作为运动模板被引入，以模拟已知的视频中人类行为的空间和时间特征，从而进行动作匹配。这些方法都基于强度或基于颜色，因此也具有相同的缺点，即：识别结果对照明变化的敏感性，限制了识别稳健性 。

### 基于RGB-深度数据的人体行为识别算法

……

### 基于深度-惯性数据的人体行为识别算法

……

## 研究内容

文章具体的主要研究内容包括：

……

# 人体行为识别方法设计

本章介绍……，分析……，给出……。

## 现有技术的问题以及解决方案

一般情况下，……

## 对……算法的改进

……。

### 行为检测

人脸检测的目的是……。

（1）基于特征的人脸检测：……对于输入的图片，做划分区快和平滑处理后，以灰度为衡量标准的人脸检测流程图如图2-1所示：

图注，五号，段后0.5行，居中

灰度处理

检测到人脸

未检测到人脸

N

是否满足分布规律

是否有眼

是否有口

是否有鼻

Y

Y

Y

Y

Y

N

N

N

图2-1 基于灰度的人脸检测流程图

除了对图像的单一特征做检测，还可以如表2-1所示……

表注，五号，段前0.5行

居中

表2-1 研究样本基本信息统计

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **变量** | **选项** | **样本数** | **百分比** |
| 性别 | 男 | 209 | 62.62% |
| 女 | 126 | 37.38% |
| 年龄 | 25岁及以下 | 122 | 36.42% |
| 25-28岁 | 172 | 51.34% |
| 29岁以上 | 41 | 12.24% |
| 教育程度 | 本科 | 212 | 63.28% |
| 硕士 | 123 | 36.72% |
| 职业 | 在校学生 | 213 | 63.58% |
| 组织员工 | 122 | 36.42% |
| 月收入水平 | 0元 | 213 | 63.58% |
| 5000元-8000元 | 50 | 14.93% |
| 8000-10000元 | 35 | 10.45% |
| 10000元以上 | 37 | 11.04% |

## 对……算法的改进

# 

一级标题，三号，宋体，加粗，段前0.5行，段后0.5行

另起一页

# 参考文献

1. Vinh T Q , Tri N T . Hand gesture recognition based on depth image using kinect sensor[C]// Information & Computer Science. IEEE, 2015.
2. Chuan C H , Chen Y N , Fan K C . Human Action Recognition Based on Action Forests Model Using Kinect Camera[C]// 2016 30th International Conference on Advanced Information Networking and Applications Workshops (WAINA). IEEE, 2016.
3. Fujino M , Zin T T . Action Recognition System with the Microsoft KinectV2 Using a Hidden Markov Model[C]// Third International Conference on Computing Measurement Control & Sensor Network. IEEE, 2017.
4. Wang Z, Mirbozorgi S A, Ghovanloo M. Towards a Kinect-based behavior recognition and analysis system for small animals[C]//Biomedical Circuits and Systems Conference (BioCAS), 2015 IEEE. IEEE, 2015: 1-4.
5. Jonguk L , Long J , Daihee P , et al. Automatic Recognition of Aggressive Behavior in Pigs Using a Kinect Depth Sensor[J]. Sensors, 2016, 16(5):631-.
6. Banerjee T, Yefimova M, Keller J M, et al. Exploratory analysis of older adults’ sedentary behavior in the primary living area using kinect depth data[J]. Journal of Ambient Intelligence and Smart Environments, 2017, 9(2): 163-179.
7. Dawar N, Kehtarnavaz N. Real-Time Continuous Detection and Recognition of Subject-Specific Smart TV Gestures via Fusion of Depth and Inertial Sensing[J]. IEEE Access, 2018:1-1.
8. Chen C, Jafari R, Kehtarnavaz N. A survey of depth and inertial sensor fusion for human action recognition[J]. Multimedia Tools and Applications, 2017, 76(3): 4405-4425.
9. Real-time human pose recognition in parts from single depth images[J]. Communications of the ACM, 2013, 56(1):116.
10. Schuldt C , Laptev I , Caputo B . Recognizing human actions: a local SVM approach[C]// Proceedings of the 17th International Conference on Pattern Recognition, 2004. ICPR 2004. IEEE, 2004.
11. Dollar P , Rabaud V , Cottrell G , et al. Behavior recognition via sparse spatio-temporal features[C]// Joint IEEE International Workshop on Visual Surveillance & Performance Evaluation of Tracking & Surveillance. IEEE, 2006.
12. Laptev I , Marszalek M , Schmid C , et al. Learning realistic human actions from movies[C]// IEEE Conference on Computer Vision & Pattern Recognition. IEEE, 2008.
13. Bobick A F, Davis J W. The recognition of human movement using temporal templates[J]. IEEE Transactions on pattern analysis and machine intelligence, 2001, 23(3): 257-267.

# 

另起一页

# 致 谢

一级标题，三号，宋体，加粗，段前0.5行，段后0.5行

四年的时间飞逝，……

正文，小四，宋体 + Times New roman，1.5倍行间距，

首行缩进2字符

本页可选

# 本科期间主要研究成果

一级标题，三号，宋体，加粗，段前0.5行，段后0.5行

**发表论文：**

1. **……**

**完成项目：**

1. **高晨**，\*\*\*，\*\*\*. 大学生创新训练项目. 南京师范大，2016-2017，0.3万.

小四，宋体 + Times New roman，

1.5倍行间距

1. 局部特征：图像中的图案或不同结构，例如点，边缘或小图像块。 它们通常与图像贴片相关联，这些贴片在其纹理，颜色或强度上与其周围环境不同。 [↑](#footnote-ref-1)
2. 时空特征：短的局部视频序列，例如眼睛张开或膝盖弯曲，或者用于快速前后移动的爪子。 然后根据存在的特征点的类型和位置充分描述行为。 [↑](#footnote-ref-2)
3. 时空特征包(BoF)：一组时空特征的集合，反应了局部特征的运动特征如时空轨迹、周期性等。 [↑](#footnote-ref-3)
4. 动态能量图像(MEI)：表示图像序列中发生运动位置灰度图像。 [↑](#footnote-ref-4)
5. 运动历史图像(MHI)：标量值图像，其中每个像素的值是运动新近度的函数。 [↑](#footnote-ref-5)