

UNIVERSIDAD DE COSTA RICA
Facultad de Ingeniería
Escuela de Ingeniería Eléctrica

IE0499 – Proyecto Eléctrico

**Desarrollo de un algoritmo de modelaje de plantillas
faciales y etiquetado automático de marcadores de un
sistema de captura de movimiento**

por

Pablo Angulo Carvajal

Ciudad Universitaria Rodrigo Facio

Julio de 2020

Desarrollo de un algoritmo de modelaje de plantillas faciales y etiquetado automático de marcadores de un sistema de captura de movimiento

por

Pablo Angulo Carvajal

B50445

IE0499 – Proyecto Eléctrico

Aprobado por

Dr. rer. nat. Francisco Siles Canales

Profesor guía

M. Sc. Denise Dajles Kellerman
Profesor lector

Ing. Juan José Delgado Quesada
Profesor lector

Julio de 2020

Índice general

Índice general	v
Índice de figuras	vi
Índice de tablas	vi
Nomenclatura	vii
1 Introducción	1
1.1. Antecedentes	2
1.2. Alcance	2
1.3. Justificación	3
1.4. Objetivos	3
1.4.1. Objetivo General	3
1.4.2. Objetivos Específicos	3
1.5. Metodología	4
2 Marco Teórico	5
2.1. Captura de Movimiento (MoCap)	5
2.1.1. Captura Mecánica	5
2.1.2. Captura Óptica	5
2.1.3. Captura Magnética	5
2.1.4. Captura con Radiofrecuencia	6
2.1.5. Captura Infrarroja	6
2.1.6. Motive (<i>Software</i>)	6
2.1.7. MoCap Facial	7
2.2. Etiquetación de Marcadores	7
2.2.1. Oclusión de Marcadores y Marcadores Ausentes	8
3 Desarrollo	9
3.1. Estructura del proyecto	9
3.2. Toma de Datos	9

3.2.1. Protocolo de toma de datos	9
3.3. Pre-Procesamiento de los datos	11
A Reglamento del curso de Proyecto Eléctrico	13
Bibliografía	19

Índice de figuras

2.1. Cámaras Flex 13 de OptiTrack [1]	6
2.2. Cámara Prime ^x 41 de OptiTrack [2]	6
2.3. Marcadores Faciales de 3mm de OptiTrack [3]	7
2.4. Nube de puntos a esqueleto etiquetado	8
3.1. Trazo 3D de los 14 marcadores en sus posiciones iniciales en el layout presentado	11
3.2. Layout de los 14 marcadores utilizados para el trazo 3D mostrado	11
3.3. Trazo 3D de secuencia de levantar cejas	12

Índice de tablas

3.1. Ejemplo de formato de DataFrame utilizado en captura de MoCap facial	11
---	----

Nomenclatura

MoCap Captura de Movimiento (*Motion Capture*)

BMI Interfaz Cuerpo-Máquina (*Body-Machine Interface*)

CSV Formato de archivo de valores separados por comas (*Comma Separated Values*)

BVH Formato de archivo para generar modelos tridimensionales de objetos (*BioVison Heirarchical Data*)

PRIS – Lab Laboratorio de Reconocimiento de Patrones y Sistemas Inteligentes, de la Escuela de Ingeniería Eléctrica de la Universidad de Costa Rica (*Pattern Recognition and Intelligent Systems Laboratory*)

Introducción

Las máquinas y las computadoras se han vuelto ubicuas en el mundo moderno, de manera que dependemos de ellas para desarrollar nuestro trabajo, nuestras vidas sociales, nuestro aprendizaje y nuestro entretenimiento como seres en sociedad. La forma en la que interactuamos y controlamos con estas máquinas se vuelve necesariamente universal para poder facilitar la operación de estas a distintas personas con capacidades y necesidades variadas, especialmente personas con discapacidades motoras.

Para alcanzar esta universalidad es necesario lograr la redundancia, es decir, tener disponibles varias maneras de realizar una misma tarea, mediante interfaces cuerpo-máquinas distintas a las prototípicas como lo son, por ejemplo, *mouse* y *teclados*. La forma usual de interactuar con estas máquinas y computadoras es mediante interfaces cuerpo-máquina o BMI (Body-Machine interfaces); si bien el *mouse* y el *teclado*, mencionados anteriormente, además de dispositivos como controles analógicos se encuentran en la categoría de BMI, este proyecto hace mención de BMI en referencia a interfaces alternativas a estas interfaces usuales. Las BMI usualmente toman ventaja de la redundancia y la flexibilidad del sistema de control motor del cuerpo; ya que se puede entrenar el cuerpo a re-asociar las distintas formas que se utilizan para controlar la motora para adaptarse a nuevas circunstancias, como lo es la pérdida de control de ciertas mociones, extremidades. etc. [4]

El reconocimiento facial y de las expresiones posibles por las caras humanas ha sido un área de estudio por varios años; ya que las expresiones faciales se asocian a las emociones de los humanos y se pueden utilizar desde retroalimentación para el aprendizaje de AI (inteligencia artificial) hasta métodos de control de máquinas. El alcance de métodos basado en modelos e imágenes 2D de caras humanas es limitado ya que usualmente requieren de buena iluminación, y se restringe la posición a únicamente un área pequeña donde opere el sensor de captura de imagen [5]. Un acercamiento mediante modelos 3D como lo es el MoCap facial permite mucho mayor rango de movimiento de un sujeto y puede llegar a capturar mejor algunas de las complejidades de los cambios de expresiones faciales.

Este proyecto propone aportar a la creación de nuevas interfaces cuerpo-máquina que tomen provecho de la identificación de expresiones faciales por marcadores de MoCap mediante la creación de plantillas faciales con marcadores etiquetados de tomas existentes; estas plantillas faciales y la etiquetación automática de los marcadores acelerarían el procesamiento de las tomas faciales para su identificación, lo cual en la actualidad presenta ser un proceso tedioso con la capacidad de ser asignado a una computadora para modelar dichas plantillas faciales. Una interfaz gráfica para designar los parámetros

iniciales para el procesamiento de las capturas y mostrar el resultado permitiría disminuir la barrera de entrada para el uso del software y el algoritmo de creación de plantillas.

1.1. Antecedentes

El rastreo de movimiento y posicionamiento de objetos en un espacio tridimensional ha sido un tema de estudio por mucho tiempo; desde sistemas tan antiguos como lo son los inicios del famoso “radar” [6] hasta el uso de equipo de MoCap como el usado en este proyecto. La tecnología de computación moderna permita utilizar la información de este posicionamiento para modelar cuerpos en un espacio tridimensional virtual, y reconocer poses y movimientos.

En colaboración con el PRIS-Lab, el laboratorio de reconocimiento de patrones y sistemas inteligentes de la Escuela de ingeniería eléctrica de la Universidad de Costa Rica, se realiza el proyecto en cuestión. El PRIS-Lab cuenta con equipo necesario para el rastreo de marcadores de MoCap de OptiTrack, además de un ambiente apto para la investigación y experimentación con este equipo. El sistema de OptiTrack se encuentra en posesión del grupo MOVE del PRIS-Lab, el cual se especializa en el análisis del movimiento humano y el desarrollo de sistemas que toman ventaja del procesamiento de la información de estos movimientos. El grupo MOVE ha trabajado en colaboración con el grupo CORE, de implementación de sistemas inteligentes en la robótica, en proyectos como *Terisa*, el cual consiste en el desarrollo de sistema de para la telepresencia de pacientes con esclerosis lateral amiotrófica, condición que progresivamente deteriora las neuronas y el tejido nervioso responsable por el control voluntario de los músculos del cuerpo. [7]

El PRIS-Lab tiene varios otros proyectos tocando la temática del modelado 3D utilizando MoCap (Normalización de cuerpos tridimensionales) [8] y de telepresencia (Telepresencia robótica utilizando LeapMotion) [9] mostrando como es un ambiente ideal para desarrollar un sistema de modelado facial 3D y sistemas basados en este modelado.

1.2. Alcance

El proyecto consiste en la implementación de un algoritmo apropiado para formar las plantillas faciales a partir de la posición de los marcadores faciales MoCap en las capturas; mediante la identificación de los marcadores por su posición se forma un *esqueleto* del modelo 3D de la superficie facial al armar uniones entre marcadores y se etiquetan los marcadores para mantener su identificación según la posición en los vértices 3D y acelerar el procesamiento de las capturas en términos de la etiquetación.

Además se desarrolla una interfaz gráfica para facilitar el uso del algoritmo de creación de plantillas el cual permite ingresar el número de marcadores en uso, y la posición de referencia para iniciar la etiqueta de los marcadores. Si se considera relevante se implementaría calibración de marcadores por posiciones o expresiones de referencia, en caso de que esto ayude al algoritmo a realizar su función.

1.3. Justificación

Un algoritmo el cual reduzca el tiempo de etiquetación de marcadores y permita la creación de plantillas faciales es de gran utilidad para proyectos subsecuentes los cuales al momento presente deben etiquetar manualmente los marcadores y no cuentan con el beneficio de formar la plantilla facial simultáneamente en caso de necesitarla para el modelado de la superficie facial.

El proceso de etiquetado manual de marcadores es un proceso tedioso, repetitivo y afectado por el error humano; la automatización de este proceso mediante el uso de algoritmos de identificación por posicionamiento 3D es de gran ayuda para acelerar el procesamiento de las capturas de MoCap y se pretende utilizar para ayudar con la creación de interfaces cuerpo-máquina como se propone en el proyecto de telepresencia *Terisa*, y proyectos como el uso del reconocimiento de expresiones faciales humanas como retroalimentación para máquinas y software o como interfaz alternativa de control.

1.4. Objetivos

1.4.1. Objetivo General

Desarrollar un algoritmo junto a una interfaz básica para la creación de plantillas faciales por capturas de marcadores faciales de MoCap los cuales sean etiquetados automáticamente por el algoritmo en cuestión.

1.4.2. Objetivos Específicos

1. Realizar una investigación bibliográfica acerca de los métodos de tracking de marcadores faciales MoCap, y de algoritmos de clasificación de puntos en un espacio tridimensional.
2. Determinar el software necesario para el procesamiento y identificación de marcadores, e interfaz de uso del modelador de plantillas faciales.
3. Diseñar el algoritmo de identificación, capaz de formar las plantillas faciales etiquetando los marcadores y formando un robusto esqueleto facial tridimensional.
4. Validar cuantitativamente el algoritmo de creación de plantillas mediante la comparación de los vértices 3D de una captura respecto a un modelo de referencia conocido.
5. Modificar la interfaz para facilitar el uso del modelador de plantillas faciales.
6. Divulgar los resultados mediante un informe técnico, la presentación del informe, un artículo formato IEEE, un vídeo corto y la participación en el PRIS-Seminar 2020.

1.5. Metodología

1. Realizar una investigación bibliográfica en artículos académicos y proyectos en la industria de MoCap de métodos de identificación de marcadores y el rastreo de estos marcadores a lo largo de los movimientos realizados.
2. Hacer un acercamiento al software utilizado para tomar los datos generados por el sistema de rastreo MoCap disponible en el PRIS-Lab.
3. Identificar que software y métodos de programación se utilizan para el rastreo de objetos en ambientes tridimensionales virtuales.
4. Implementar un algoritmo apropiado basado en la investigación bibliográfica previa, mediante el software escogido, que permita identificar varios puntos diferenciados en un ambiente tridimensional virtual.
5. Comparar las plantillas generadas por el algoritmo y la etiquetación de los marcadores con modelos faciales de referencia con posiciones predeterminadas
6. Instalar del ambiente de desarrollo Qt para la creación de la interfaz gráfica como *frontend* de la aplicación.
7. Completar un reporte técnico donde se detalla el desarrollo del proyecto junto con la teoría utilizada como su base.
8. Crear un artículo académico en formato IEEE describiendo el proyecto presente.
9. Realizar un vídeo corto el cual explique el proyecto presente y demuestre su funcionamiento.

Marco Teórico

2.1. Captura de Moción (MoCap)

La captura de moción, comúnmente llamado MoCap por su nombre en inglés *Motion Capture*, se refiere al campo de aplicación de tecnología para grabar los datos de la posición y orientación de objetos en el espacio; los objetos de captura pueden ser no humanos o humanos, mas tienden a ser usualmente los últimos. En el MoCap se utilizan distintas tecnologías para grabar las posiciones y movimientos de los cuerpos: [10]

2.1.1. Captura Mecánica

Consiste en el uso de exoesqueletos típicamente metálicos con sensores para detectar la rotación de las articulaciones en el proceso de movimiento. Este tipo de captura no tiene ninguna referencia de la posición absoluta de los cuerpos, sino que se obtiene de los datos de las rotaciones; además no se tiene conciencia de la posición del suelo, requiere de re-calibración frecuente y suele ser incómodo y limitante para los sujetos.

2.1.2. Captura Óptica

Utiliza marcadores reflectivos los cuales son seguidos por varias cámaras, mediante la posición de las cámaras y los marcadores respecto a cada una de ellas se triangula la posición absoluta de cada marcador. Este tipo de captura es sujeta a interferencia de luz y se puede perder el rastreo de algunos marcadores en ciertos movimientos debido a objetos o cuerpos obstaculizar la vista de las cámaras. Esta última desventaja se puede solventar estimando la posición de los marcadores perdidos respecto a su posición relativa a marcadores conocidos o a posiciones pasadas antes de perder la visibilidad de estos marcadores perdidos.

2.1.3. Captura Magnética

Mediante la interacción magnética entre bobinas que establecen flujos magnéticos ortogonales y marcadores/recibidores magnéticos puestos sobre el cuerpo en captura. Los objetos no metálicos y no mag-

néticos no interfieren con las capturas, lo cual presenta una ventaja ya que no se da la misma obstaculización que en sistemas ópticos. Por otro lado, los cables, computadoras, y objetos metálicos en el área de captura interfieren, además tienen una velocidad de captura menor a sistemas ópticos.

2.1.4. Captura con Radiofrecuencia

Estos sistemas toman ventaja de la radiofrecuencia y la reflexión de ondas electromagnéticas con cuerpos sólidos para capturar el movimiento, tamaño y distancia de objetos en un área frente a los transceptores de radiofrecuencia; ejemplos de este sistema en uso es el conocido Radar¹ y proyecto Soli de Google. [11] Estos sistemas suelen tener una resolución pobre sobre los objetos que captura, además de ser muy susceptibles a ruido ambiental o interferencia de otros objetos u ondas electromagnéticas presentes.

2.1.5. Captura Infrarroja

Sistemas similares a los ópticos, utilizan reflexión infrarroja para detectar los marcadores reflectivos. Tienen la ventaja de que en condiciones ideales, tienen menor interferencia que sistemas ópticos.

En el PRIS-Lab se encuentra disponible un sistema de la empresa OptiTrack, como lo son 16 cámaras Prime^x 41 de rastreo óptico infrarrojo de marcadores pasivos y activos de alta precisión, cámaras Flex 13 de rastreo óptico de marcadores con precisión sub-milimétrica y el software de interfaz gráfica y procesamiento Motive y ARENA de la misma empresa.



Figura 2.1: Cámaras Flex 13 de OptiTrack [1]



Figura 2.2: Cámara Prime^x 41 de OptiTrack [2]

2.1.6. Motive (Software)

Motive es una plataforma de software de la empresa OptiTrack con el propósito de controlar y procesar los datos de sistemas de captura de movimiento. Motive permite la calibración y configuración de los

¹Radar: *Radio Detection and Ranging*

sistemas de captura además de el post-procesamiento de datos tridimensionales. Para obtener los datos, se utiliza reconstrucción mediante varias imágenes 2D para calcular las coordenadas 3D. Este software permite exportar los datos a varios formatos como CSV, C3D, FBX, BVH y TRC, también permite la transmisión a tiempo real a otros sistemas. [12]

2.1.7. MoCap Facial

El “MoCap Facial” se refiere a la utilización de técnicas y tecnologías de MoCap para obtener datos y modelos de la superficie facial de sujetos humanos. El rastreo y la captura de caras humanas presenta desafíos como el de capturar la complejidad del movimiento de los rostros humanos; además se vuelve necesario tener una mayor cantidad de puntos de rastreo más cercanos entre sí, por lo cual se utilizan marcadores especiales los cuales tienden a ser aproximadamente un tercio del tamaño de los marcadores convencionales de MoCap. Estos marcadores no cuentan con la ventaja de poder utilizar trajes de velcro o adhesivos similares para adherir los marcadores al sujeto, por lo cual vienen con una parte trasera con un adhesivo integrado diseñado para piel humana, el cual limita la cantidad de veces que se pueden utilizar estos marcadores.

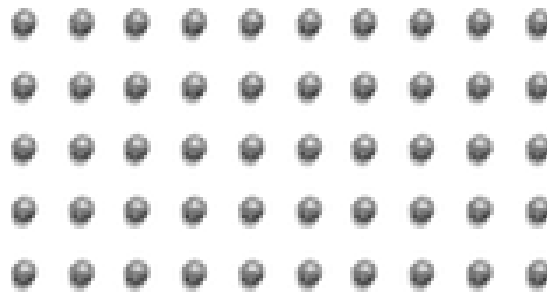


Figura 2.3: Marcadores Faciales de 3mm de OptiTrack [3]

2.2. Etiquetación de Marcadores

Cuando se habla de la etiquetación de marcadores de MoCap se refiere a la asignación de títulos a marcadores específicos con el propósito de poder identificarlos y mantener una continuidad entre los puntos de referencia conforme se desarrollan los movimientos. El etiquetado de los marcadores permite formar el esqueleto de modelo 3D del cuerpo, aunque en veces se usa el esqueleto para etiquetar los marcadores en un principio. [13] Esta etiquetación permite dar identificadores con sentido para interpretación humana e identificación de los marcadores específicos a las computadoras. Previo a la formación de un esqueleto y la etiquetación los datos consisten en solo puntos suspendidos en el espacio sin significancia alguna.

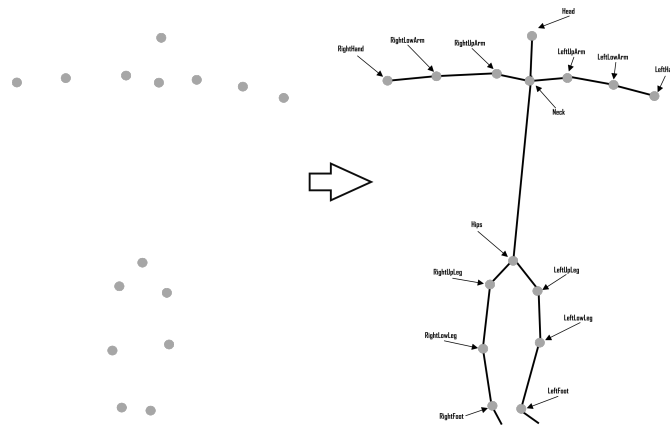


Figura 2.4: Nube de puntos a esqueleto etiquetado

2.2.1. Oclusión de Marcadores y Marcadores Ausentes

Un problema común que dificulta el lidiar con la etiquetación de marcadores es la obstaculización de los marcadores por objetos en la escena o las mismas partes del cuerpo del sujeto; también se tiene que ciertos movimientos o posiciones imposibilitan un rastreo continuo de algunos marcadores. [10] Estos problemas causan uno mayor el cual es el de marcadores ausentes, ya que no se puede triangular la posición de estos marcadores.

Solucionar la situación de los marcadores ausentes ha sido objeto de estudio por más de 2 décadas, mas una gran parte de los acercamientos utilizan las restricciones de movimiento del cuerpo humano para crear modelos predictivos y estimar la posición de los marcadores que se pierden; tal y como se presenta al utilizar algoritmos constreñidos con un filtro de Kalman en [14] o asignando pesos a predicciones hechas por el algoritmo tomando en cuenta la rigidez de los segmentos entre articulaciones humanas en [15]. Ya que la superficie facial es capaz de movimientos mucho menos rígidos que los de las extremidades humanas, además de la distancia más variable entre marcadores debido a la flexibilidad de la piel humana en la superficie facial, se vuelve necesario tomar distintos acercamientos para solventar el problema de marcadores ausentes o incluso de marcadores mal identificados por su cercanía con otros.

Capítulo 3

Desarrollo

3.1. Estructura del proyecto

El algoritmo se divide en 3 etapas generales para facilitar su desarrollo. Se inicia con una etapa de adquisición de datos mediante el uso de Motive y el sistema de cámaras Flex 13 de OptiTrack con marcadores faciales, donde se exportan los datos en un archivo CSV en formato de Motive. Se hace una lectura y procesamiento de los datos para eliminar información innecesaria para el algoritmo y ordenar los datos para asociarlos a marcadores y series de tiempo. Finalmente se aplica las transformaciones necesarias a los datos ordenados y se exportan a un archivo CSV procesado con los marcadores etiquetados.

3.2. Toma de Datos

Para obtener los datos de captura facial se establece un protocolo a seguir para asegurar la mejor calidad de datos, minimizar ruido, interferencia y permitir que este sea replicable. Para cada toma es necesario anotar la cantidad de marcadores utilizados y el layout de estos sobre el rostro para su uso como argumentos del algoritmo.

3.2.1. Protocolo de toma de datos

1. Preparación del setup experimental

1. Elección de lugar para filmación: es mejor alejar las cámaras de paredes reflectivas y no tener contraluces; se recomienda sitios con ventanas polarizadas para evitar interferencia de luz externa.
2. Colocación de trípodes: no abrir muy amplias las bases para evitar impedir el libre paso y subir el tubo para tener oportunidad de colocar varios clamps de soporte de cámaras.
3. Colocación de clamps.
4. Colocación de cámaras IR¹: tratar de no hacer el volumen de filmación más grande de lo necesario.

¹IR: espectro infrarrojo de luz

5. Colocación de cámaras RGB²: aproximadamente a nivel de los ojos del sujeto en posición estéreo (como si fueran ojos humanos, pero no tan cerca una de la otra).
6. Colocación de luces: si es necesario para RGB sin que genere ruidos para las IR.
7. Colocación de silla: no muy lejos de los trípodes, pero lo suficiente para que la persona sentada con las piernas no mueva los trípodes, pues descalibraría el sistema.

2. Calibración

1. Calibrar el sistema OptiTrack al menos cada 2 horas, o si hay cambios importantes en la iluminación del espacio experimental, o si hubo movimiento de los trípodes o el volumen de filmación.
2. Grabar con las cámaras RGB el tablero de calibración para posteriormente extraer información 3D de las cámaras RGB

A partir de este punto, no puede haber movimiento de los trípodes o cámaras, pues descalibran el sistema, ni siquiera tocarlos, por lo que medio milímetro haría las mediciones IR 3D inexactas.

3. Preparación del sujeto de prueba

1. Sentar a la persona en una silla distinta a la colocada para las filmaciones, pues para la puesta de marcadores es más cómodo tener espacio libre de trabajo, y no cercano a los trípodes.
2. Explicarle a la persona el procedimiento y duración del experimento, así como tiempos de espera entre cada movimiento solicitado. Indicarle que se puede reiniciar en cualquier momento, que no hay problema si se equivocara (para que esté relajada y así los movimientos sean naturales). Este tipo de información, los posibles riesgos, etc. deben documentarse en un **consentimiento informado** que la persona debe firmar.
3. Colocar al sujeto la gorra con marcadores y los marcadores faciales según la plantilla de marcadores establecida para la toma.
4. Revisar la captura en el Motive: el sujeto de prueba se ve centrado y a una distancia adecuada (abarcando el rostro un porcentaje significativo de la imagen) en todas las cámaras.
5. Revisar que se ve bien en las cámaras RGB: ídem anterior. Colocar el control de las cámaras para grabar en modo movie y desactivar el apagado de la cámara automático, además configurar la resolución, formato de salidos y otros parámetros deseados en los videos finales.

4. Preparación del sistema de obtención de datos

1. Iniciar grabación de vídeo RGB en ambas cámaras. Iniciar con el clap de sonido de inicio de grabación para sincronizar vídeos posteriormente.
2. Iniciar grabación IR en el Motive

²RGB: modelo de colores *Red Green Blue*

3.3. Pre-Procesamiento de los datos

Se opta por usar el lenguaje de programación Python 3.8.3 con los paquetes Pandas, NumPy y Matplotlib para el procesamiento de los datos. Se utilizan estos paquetes debido a la facilidad de trabajar con archivos CSV, manipulación de matrices con varios tipos de variables, y velocidad de procesamiento respecto a listas tradicionales de Python.

Mediante Pandas se lee el archivo CSV y se copia a una variable tipo DataFrame con el formato mostrado en la siguiente tabla.

Frame	Time	Unlabeled:662	Unlabeled: 662.1	Unlabeled: 662.2	...	Unlabeled:683	Unlabeled: 683.1	Unlabeled: 683.2
0	0.000000	-0.154009	0.327220	0.189062	...	-0.177703	0.225254	0.178559
1	0.011111	-0.153984	0.327221	0.189105	...	-0.177691	0.225269	0.178561
2	0.022222	-0.153974	0.327233	0.189122	...	-0.177683	0.225283	0.178561
...
3180	35.333333	-0.148974	0.326221	0.181742	...	-0.172728	0.222286	0.173589

Tabla 3.1: Ejemplo de formato de DataFrame utilizado en captura de MoCap facial

Una vez con el DataFrame se remueve la columna de Frames, ya que con solo la serie de tiempo es más que necesario. Se pasan los datos de este DataFrame a matrices de números NumPy de dimensión *Cantidad de Frames x 3* ya que solo se requieren las coordenadas X,Y y Z de cada instancia de captura de las cámaras; estas matrices se asocian cada una a un marcador mediante un diccionario de Python el cual es variable según la cantidad de marcadores contenga el CSV inicial.

Para mostrar estos datos luego de ser procesados se utiliza Matplotlib para plotear los marcadores en sus posiciones iniciales en las cuales no debería existir ninguna pérdida de marcadores.

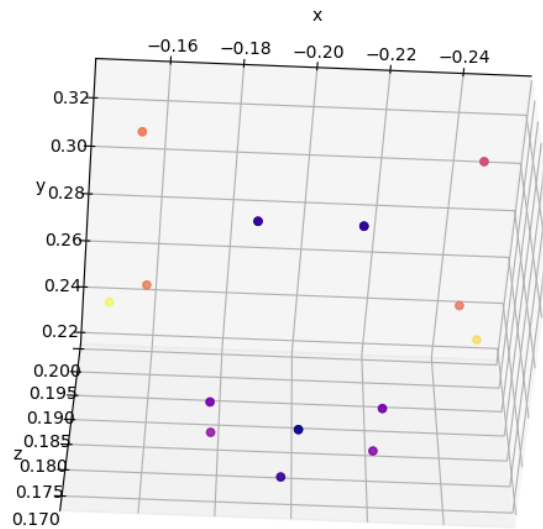


Figura 3.1: Trazo 3D de los 14 marcadores en sus posiciones iniciales en el layout presentado

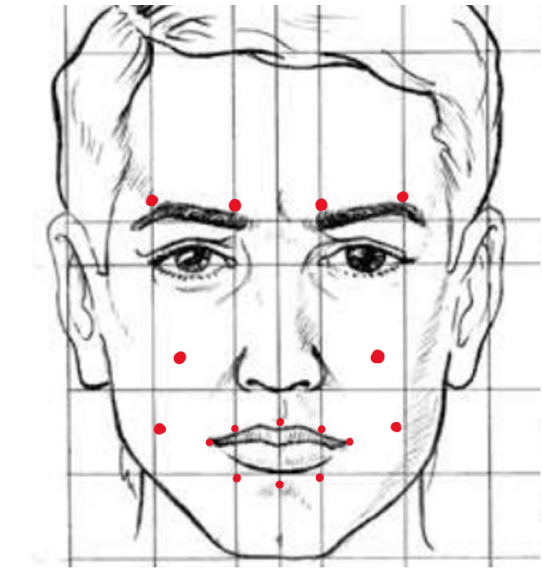


Figura 3.2: Layout de los 14 marcadores utilizados para el trazo 3D mostrado

A continuación se presenta un trazo 3D de una secuencia que consiste en levantar y bajar las cejas repetidamente, mostrando como se comportan y mueven los puntos a lo largo de una captura con un movimiento conocido.

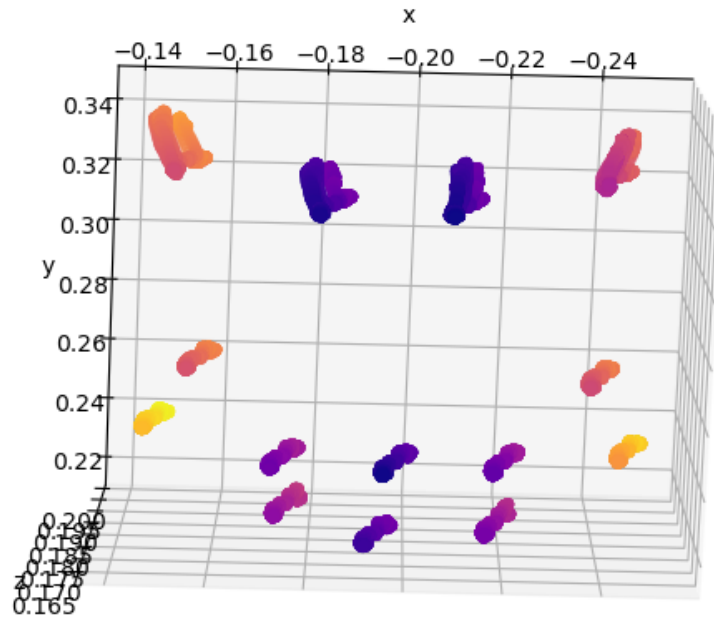


Figura 3.3: Trazo 3D de secuencia de levantar cejas

Reglamento del curso de Proyecto Eléctrico

Aprobado por el Consejo Asesor de la Escuela de Ingeniería Eléctrica de la Universidad de Costa Rica en sesión del día miércoles 10 de marzo de 2017.

Capítulo I. Generalidades del curso

Artículo 1 – Descripción

IE0499 – Proyecto Eléctrico es un curso semestral bajo la modalidad de trabajo individual supervisado, con el propósito de aplicar estrategias de diseño y análisis a un problema de temática abierta de la ingeniería eléctrica. Es un requisito de graduación para el grado de bachiller en Ingeniería Eléctrica de la Universidad de Costa Rica.

Artículo 2 – Propuesta y selección del tema del proyecto

IE0499 – Proyecto Eléctrico es un curso colegiado paralelo, según la definición del Reglamento sobre Departamentos, Secciones y Cursos, en su Artículo 8, inciso b). Todo profesor de la Escuela puede proponer temas y objetivos de trabajo para que un estudiante lo desarrolle durante el semestre. La asignación del tema de Proyecto Eléctrico es un acuerdo directo entre el profesor guía y el estudiante y se formaliza mediante la presentación de un anteproyecto en el tiempo y forma indicados por la coordinación del curso.

Artículo 3 – Objetivo didáctico

El curso combina teoría y práctica. Preferiblemente, el proyecto tiene el diseño -entendido como la concepción y ejecución de la solución a un problema- como objetivo principal, mientras que promueve la integración de conocimientos, sin perjuicio de otros objetivos distintos establecidos por los profesores guías.

Artículo 4 – Requisitos de matrícula

Solamente podrán matricular el curso IE0499 – Proyecto Eléctrico, aquellos estudiantes que vayan a cursar el último semestre del plan de estudios de Bachillerato en Ingeniería Eléctrica. Se entiende que un estudiante se encuentra matriculado en último semestre, si con las materias y actividades que está cursando en ese ciclo, completa su programa de Bachillerato en Ingeniería Eléctrica.

Artículo 5 – Levantamiento de requisitos

El profesor guía puede solicitar el levantamiento de los requisitos del Artículo 4. Se deberá demostrar la conveniencia de este cambio y que el estudiante está lo suficientemente avanzado en la

carrera como para realizar el proyecto con los objetivos propuestos.

Capítulo II. Responsabilidades de los participantes del Proyecto Eléctrico

Artículo 6 — Responsabilidades del estudiante

El estudiante planifica el proyecto junto con el profesor guía y ejecuta el trabajo. Es el principal responsable del cumplimiento de los plazos establecidos. Se encarga de presentar los documentos requeridos a la coordinación del curso. Se le insta a participar de las sesiones de orientación con temas de interés para el trabajo del proyecto.

Artículo 7 — Responsabilidades del profesor guía

El profesor guía es el encargado de la supervisión y orientación del estudiante durante la elaboración del proyecto. Es el responsable de autorizar la presentación del trabajo ante el tribunal si el avance es satisfactorio, según los plazos y recomendaciones de la coordinación del curso. Debe firmar el acta de aprobación del trabajo escrito.

Se considerarán profesores guías del curso IE0499 – Proyecto Eléctrico, a todos los profesores que estén supervisando a un estudiante que se encuentre matriculado en él.

Artículo 8 — Responsabilidades del profesor coordinador

El profesor coordinador se rige por el Artículo 10 del Reglamento sobre Departamentos, Secciones y Cursos. En general, supervisa y ejecuta los trámites administrativos del curso y resuelve contingencias. Elabora el programa del curso, donde se especifican todos los detalles de trámites y plazos para el semestre respectivo y administra los medios electrónicos del curso.

Además, el profesor coordinador organiza las sesiones de orientación, según se describen en el Artículo 14 de este reglamento.

Artículo 9 — Responsabilidades de los profesores lectores

Los profesores lectores revisan los avances del proyecto durante el semestre, colaboran en su ejecución como orientadores y son parte del tribunal examinador en la presentación oral, junto al profesor guía. Deben firmar el acta de aprobación del trabajo escrito.

Artículo 10 — Requisitos de los profesores lectores

Los miembros del Tribunal deben ser al menos bachilleres universitarios y ser profesores de la Universidad de Costa Rica. En casos especiales, el profesor guía podrá levantar el requisito de ser profesor universitario para así poder integrar el tribunal con personas calificadas que no tengan una relación formal con la Universidad, pero que tengan los méritos académicos y profesionales necesarios para evaluar la elaboración del proyecto.

Capítulo III. Actividades y evaluaciones semestrales

Artículo 11 — El anteproyecto

El estudiante matriculado en el curso IE0499 – Proyecto Eléctrico deberá presentar un anteproyecto al coordinador, en el tiempo y forma especificados en programa del curso. El anteproyecto representa la formalización del trabajo a realizar junto con los profesores encargados.

Contiene, como mínimo:

- Identificación del estudiante
- Título del proyecto
- Objetivo general y objetivos específicos

- Nombres del profesor guía y de los otros miembros del Tribunal, cada uno con el visto bueno respectivo
- Declaración de que está matriculando su último semestre
- Clasificación temática del proyecto

Sus contenidos pueden modificarse con la aprobación del profesor guía, a lo largo del semestre. La no entrega del documento implica la pérdida del curso con nota cero (excepto si el estudiante realiza el retiro de matrícula).

Artículo 12 — *Rubros de evaluación*

La nota del proyecto se divide en tres rubros principales:

- a) Trabajo semestral: el total de actividades y avances que el estudiante realiza y que presenta a los profesores.
- b) Trabajo escrito: un compendio de la teoría, el diseño o análisis y los resultados del proyecto, con el contenido y formato detallados en el Artículo 15.
- c) Presentación oral: una exposición del trabajo realizado frente al tribunal examinador, según se amplía en el Artículo 21.

Los porcentajes asignados a cada rubro son especificados por el coordinador del curso al principio del semestre.

Artículo 13 — *Rúbrica de evaluación*

La rúbrica de evaluación es una guía para la evaluación del estudiante y es el criterio recomendado para la asignación de la nota correspondiente de los rubros del Artículo 12. La rúbrica es publicada por el profesor coordinador al inicio del semestre.

Artículo 14 — *Sesiones de orientación*

Estas clases grupales tienen el objetivo de instruir sobre la redacción de proyectos, comunicación escrita y oral, aspectos metodológicos y bibliográficos, así como otros temas de contenido investigativo y metodológico útiles para la creación de un proyecto académico, y así reforzar destrezas pertinentes de los estudiantes.

Artículo 15 — *Contenido y formato del trabajo escrito*

El trabajo escrito tiene un formato preestablecido que es fijado por la Escuela. Se debe proveer a los estudiantes de plantillas en diferentes sistemas de edición de texto y herramientas de ofimática para que se edite conforme.

El contenido del proyecto varía dependiendo de la naturaleza del mismo, sin embargo, la estructura general utiliza como referencia el Anexo I del Reglamento de Trabajos Finales de Graduación.

Artículo 16 — *Entrega del borrador final*

El estudiante deberá entregar a cada uno de los miembros del tribunal un borrador final del proyecto, en la semana que estipule el programa del curso.

Artículo 17 — *Decisión de final de semestre*

Hacia el final del semestre, en la semana indicada por la coordinación, y considerando el trabajo y los avances hechos hasta el momento por el estudiante, el profesor guía debe optar por una de tres opciones:

- a) Presentación del proyecto en período regular.
- b) Solicitud de prórroga.
- c) No continuidad del curso (reprobación).

Los criterios se presentan a continuación.

Artículo 18 — *Criterios para la aprobación de la presentación*

Para la aprobación de la presentación del proyecto en período regular se sugiere a los profesores guías los siguientes criterios no vinculantes, para evaluar si el nivel de avance es satisfactorio:

- a) Respecto a la parte funcional del proyecto (simulación, diseño, implementación, análisis, etc.): tiene un nivel de avance tal que el trabajo restante está dedicado al mejoramiento y refinamiento, y no a desarrollar todavía los componentes sustanciales o a la reformulación del proyecto.
- b) Respecto al desarrollo teórico que fundamenta la parte funcional: ha sido especificado en su totalidad, aunque pueda necesitar más desarrollo, investigación o escritura.
- c) Respecto a los aspectos de forma: el borrador ha sido presentado en el formato establecido, aunque es probable que requiera más ajustes antes de la entrega final.

La decisión, en cualquier caso, recae sobre el profesor guía.

Artículo 19 — *La prórroga*

La prórroga es un período adicional de hasta 30 días hábiles para finalizar y presentar el proyecto. Esta solicitud debe ser aprobada por la coordinación del curso. Respecto a las justificaciones, son válidas aquellas que son atribuibles a fuerza mayor (por ejemplo, cuando se depende de equipos o procesos de terceros) pero no a la planificación del trabajo, la inconstancia del trabajo del estudiante o al dimensionamiento de sus objetivos. Si el estudiante no aprueba el curso en período de prórroga, la nota del curso será asignada por el profesor guía y será de 6.0 o 6.5.

Artículo 20 — *Reprobación del curso*

Cuando no se satisfacen los requisitos de los Artículos 18 y 19, o a criterio del profesor, el estudiante quedará reprobado. La nota del curso será asignada por el profesor guía y será igual o menor a 5.5.

Artículo 21 — *Presentación oral*

Todo trabajo final escrito que resulte del curso IE0499 – Proyecto Eléctrico, culminará con una presentación oral del mismo, el día que establezca el coordinador, de acuerdo con el cronograma del programa del curso.

Aprobado el informe final escrito por el profesor guía, el estudiante solicitará al coordinador del curso que le asigne lugar, fecha y hora, para la presentación oral del proyecto.

El tribunal examinador se reunirá en el lugar, fecha y hora indicadas, para evaluar el proyecto; presidirá el profesor guía. El estudiante hará una breve exposición de máximo 20 minutos acerca de su proyecto, después de la cual será interrogado por los miembros del tribunal, acerca de aspectos propios del trabajo.

Artículo 22 — *Acta de finalización*

Una vez terminada la presentación, el tribunal deliberará sobre ésta, teniendo en cuenta todos los aspectos involucrados en dicho trabajo y otorgará la nota correspondiente al curso, de acuerdo al Capítulo VII del Reglamento de Régimen Académico Estudiantil. Logrado el consenso entre los miembros del tribunal, el presidente llamará al candidato y le hará saber del resultado obtenido.

Para el desarrollo y la presentación oral del trabajo final resultante, se constituirá un tribunal compuesto por el profesor guía y los otros dos miembros nominados en el Anteproyecto, estos últimos nombrados por el profesor guía escuchando las sugerencias del estudiante. De lo actuado en la presentación oral, se levantará un acta que firma-

rán los miembros del Tribunal y el estudiante.

El Tribunal tomará sus decisiones por simple mayoría.

Artículo 23 — Nota del curso

La nota del curso se especifica en el acta de presentación oral o bien por medio de un reporte del profesor guía al profesor coordinador, en los casos de prórroga o reprobación, según se especifica en los Artículos 19 y 20.

Artículo 24 — Materiales a entregar para los trámites de graduación

Es necesario entregar a la secretaría de la Escuela al menos dos versiones impresas y firmadas del trabajo escrito.

La coordinación del curso especificará el detalle de otros materiales a entregar como parte de los requisitos del estudio de graduación.

Artículo 25 — Mecanismo para la resolución de conflictos

El curso IE0499 – Proyecto Eléctrico admite apelaciones igual que cualquier otro curso de la Universidad: se debe seguir un orden para la resolución de conflictos, empezando por el profesor guía, el profesor coordinador, la dirección de la Escuela y las instancias universitarias que sean necesarias. Son susceptibles de apelaciones las notas de evaluación y las decisiones del tribunal examinador.

Artículo 26 — Propiedad intelectual

Según las normas de la Universidad de Costa Rica.

Artículo 27 — Programa del curso

El profesor coordinador publicará el programa del curso al principio de cada semestre, donde se especificará los detalles de aplicación, incluyendo fechas de entrega de documentos y otras actividades.

Capítulo IV. Otros asuntos

Bibliografía

- [1] OptiTrack. Flex 13. [Online]. Available: <https://optitrack.com/products/flex-13/>
- [2] ——. Prime^x 41. [Online]. Available: <https://optitrack.com/products/primex-41/>
- [3] ——. Facial marker 3mm. [Online]. Available: <https://optitrack.com/products/motion-capture-markers/#mcp1125>
- [4] Maura Casadio, Rajiv Ranganathan, and Ferdinando A. Mussa-Ivaldi, “The body-machine interface: A new perspective on an old theme,” *Journal of motor behavior*, vol. 44, 2012.
- [5] Jun Wang, Lijun Yin, Xiaozhou Wei, and Yi Sun, “3D facial expression recognition based on primitive surface feature distribution,” in *2006 IEEE Computer Society Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR’06)*, vol. 2, 2006, pp. 1399–1406.
- [6] P. Sim. (2014) Making waves: Robert watson-watt, the pioneer of radar. [Online]. Available: <https://www.bbc.com/news/uk-scotland-tayside-central-27393558>
- [7] Melissa Fallas Sanabria, “Esclerosis lateral amiotrófica,” *Revista Médica de Costa Rica y Centroamérica*, vol. 67(591), pp. 89–92, 2010.
- [8] N. A. Jiménez, “Desarrollo de un algoritmo para la normalización de un cuerpo tridimensional utilizando archivos bvh,” *Technical report*, 2019.
- [9] J. P. Ávila López, “Desarrollo de un sistema de telepresencia robótica integrando osvr, leap motion y nao para personas con motora reducida,” *Technical report*, 2017.
- [10] M. Furniss. Motion capture. MIT Communications Forum. [Online]. Available: <http://web.mit.edu/comm-forum/legacy/papers/furniss.html#5>
- [11] J. Lien, N. Gillian, M. Karagozler, P. Amihoud, C. Schwesig, E. Olson, H. Raja, and I. Poupyrev, “Soli: Ubiquitous gesture sensing with millimeter wave radar,” *ACM Transactions on Graphics*, vol. 35, pp. 1–19, 07 2016.
- [12] OptiTrack. Motive documentation. [Online]. Available: https://v20.wiki.optitrack.com/index.php?title=Motive_Documentation

- [13] J. Meyer, M. Kuderer, J. Müller, and W. Burgard, “Online marker labeling for fully automatic skeleton tracking in optical motion capture,” in *2014 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)*, 2014, pp. 5652–5657.
- [14] V. Joukov, J. F. S. Lin, K. Westermann, and D. Kulić, “Real-time unlabeled marker pose estimation via constrained extended kalman filter,” in *Proceedings of the 2018 International Symposium on Experimental Robotics*, J. Xiao, T. Kröger, and O. Khatib, Eds. Cham: Springer International Publishing, 2020, pp. 762–771.
- [15] X. Deng, S. Xia, W. Wang, Z. Wang, L. Chang, and H. Wang, “Automatic gait motion capture with missing-marker fillings,” in *2014 22nd International Conference on Pattern Recognition*, 2014, pp. 2507–2512.