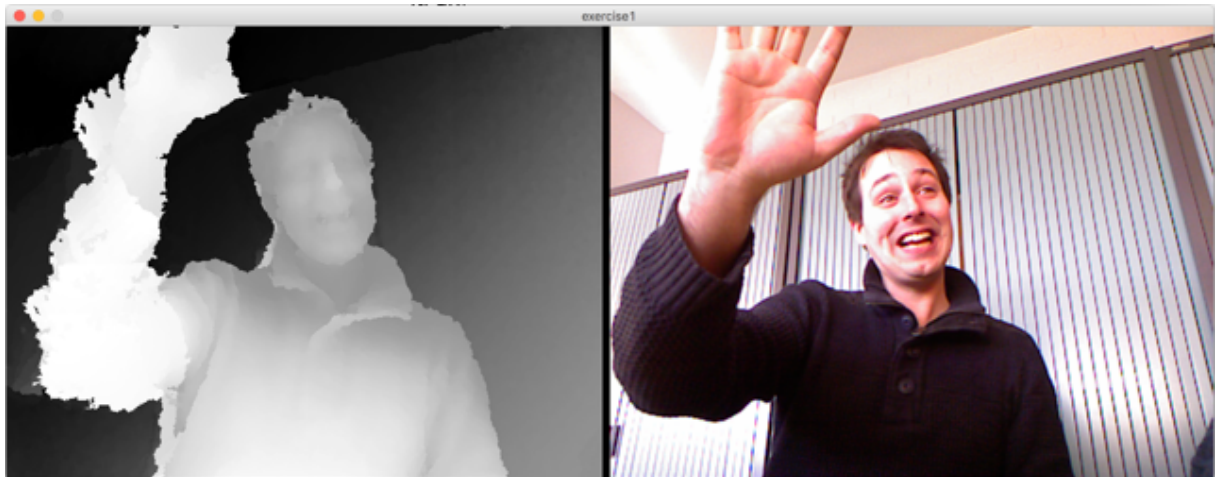


OEF1 DEPTH & RGB

Activeer de Kinect en geef de depth map en camera weer op een sketch.



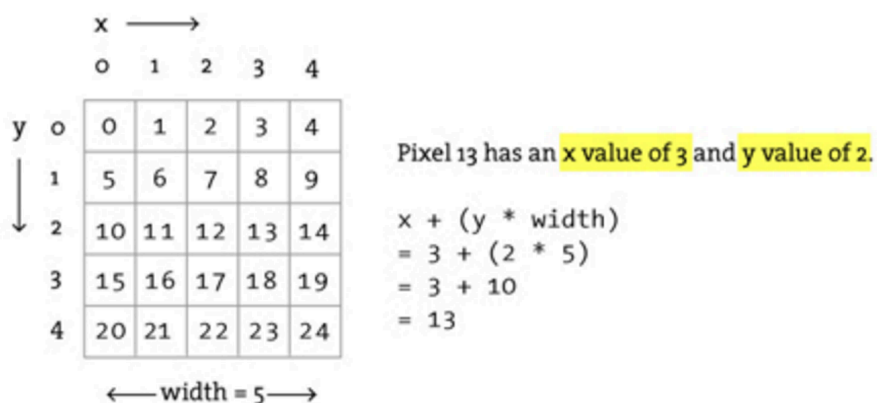
OEF2 DICHTSTE PUNT ZOEKEN

Zoek via de depth data het dichtste punt bij de camera en meet hoe ver dit punt zich van de camera bevindt. Doet dit voor het punt dat je met de cursor aanklikt.

Enkele Tips

- De depth values worden van links naar rechts in een array bewaard. Je kan de depth value opvragen via de "depthMap()" methode.

De value ophalen doe je zoals je vorige week een pixel aansprak.

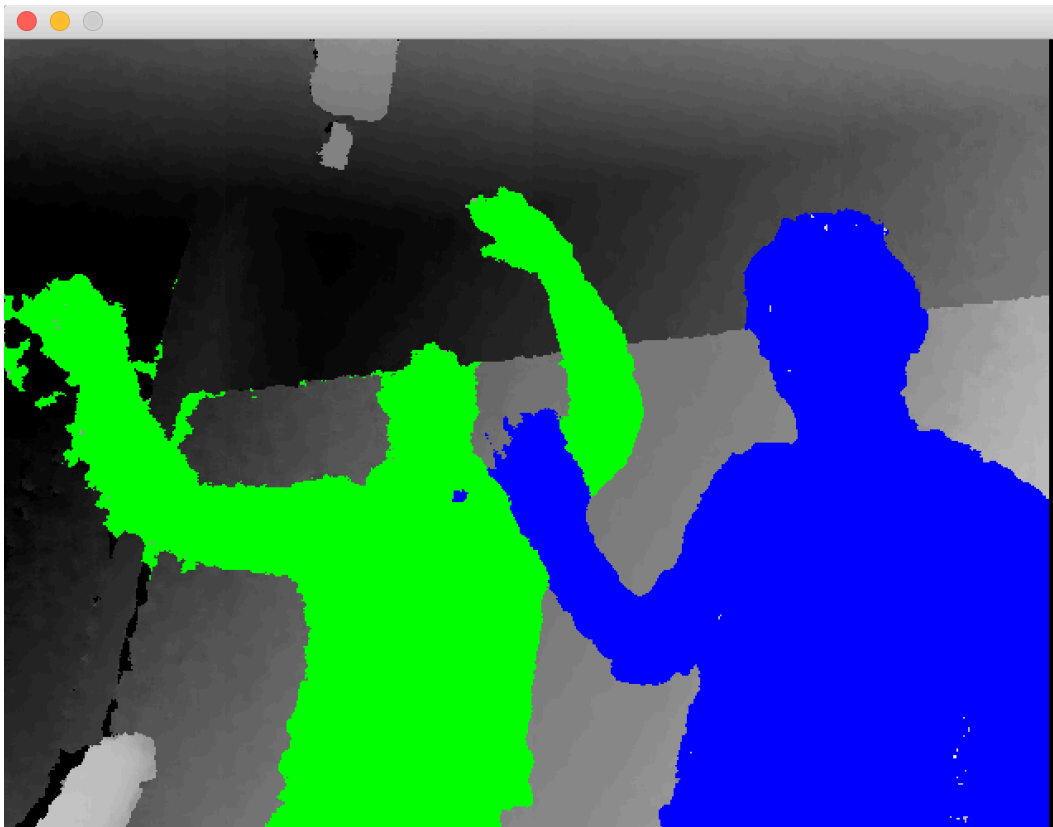


OEF3

USERS OPHALEN

Herken de users die zich voor de Kinect bevinden. Vang de verschillende events op.

In de documentatie zoek je een methode die de users ophaalt alsook de events.

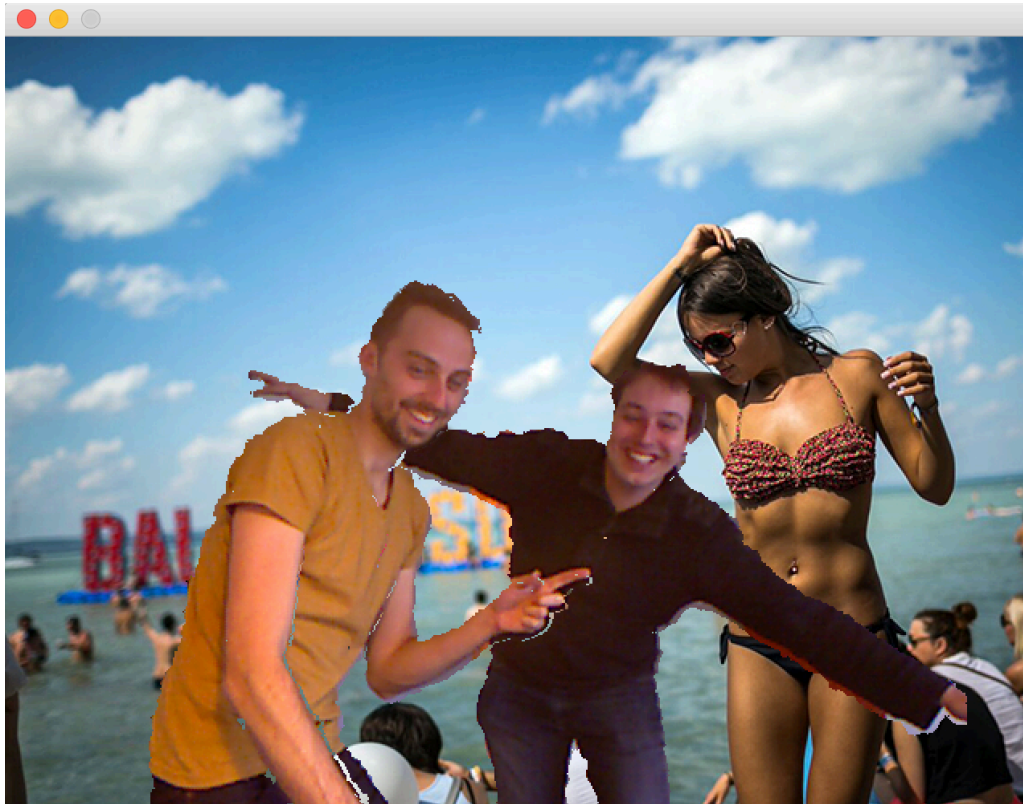


OEF4

USER OP ANDERE ACHTERGROND

Geef de user op een andere achtergrond weer. Om de twee verschillende beelden uit te lijnen heb je volgende methode nodig:

`alternativeViewPointDepthToImage()`

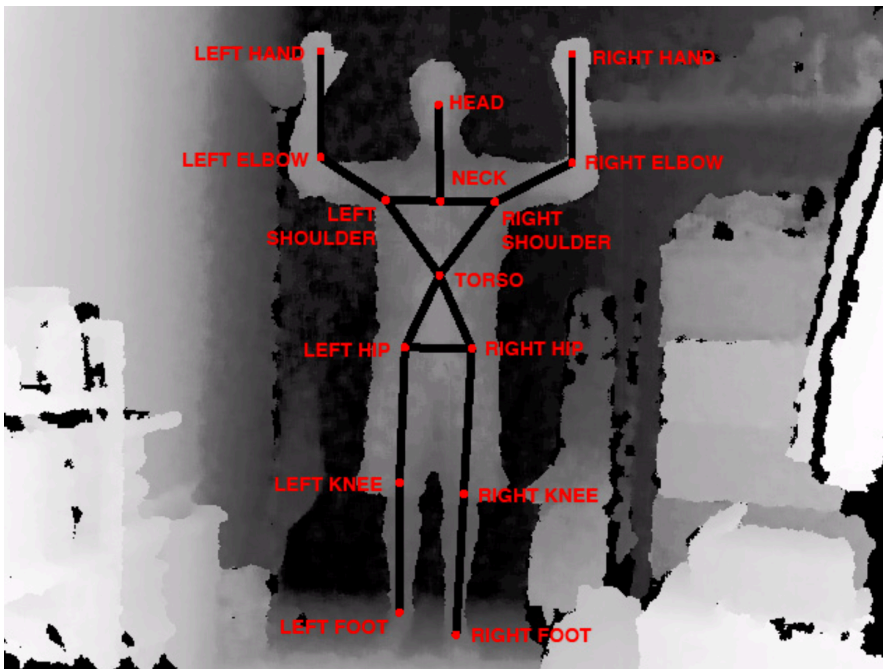


OEF5 SKELET

Visualiseer het skelet door de verschillende punten te verbinden met een lijn.

Enkele Tips

Elk punt heeft een unieke naam. Bekijk de documentatie voor een juiste constante naam voor elke joint.



Let op. Zoals je op onderstaande afbeelding kan zien krijg je coördinaten terug per joint. Dit zijn real-world- coördinaten dus moet je deze nog omzetten naar 2D-coördinaten.

