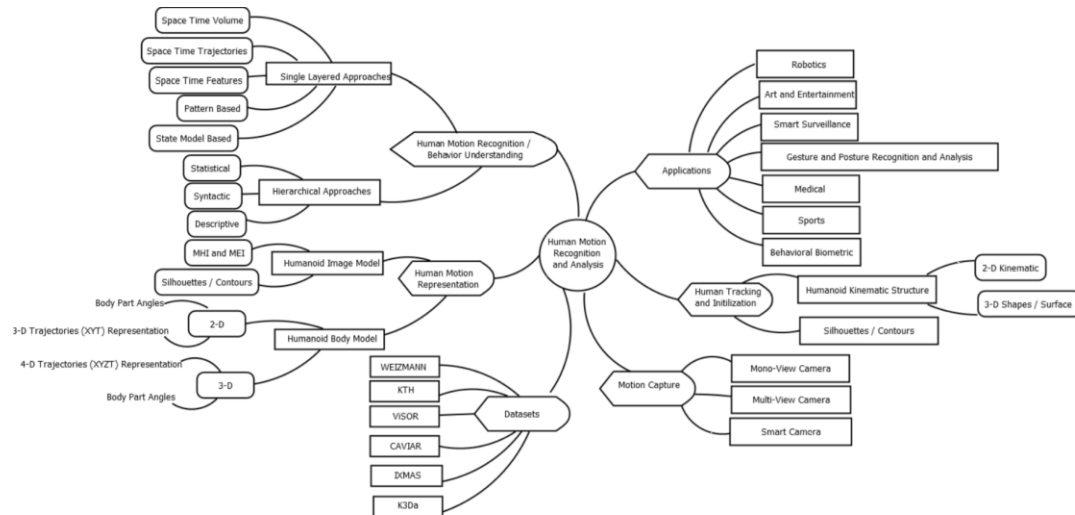


Konspekt prezentacji z Postaw biometrii

Tytuł prezentacji: *Rozpoznawanie chodu*

Autorzy: *Magdalena Kalisz, Adam Bajguz, Paweł Halicki*

1. Wstęp

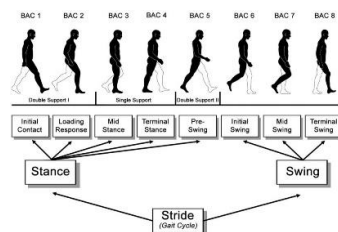


Znaczenie i zastosowanie rozpoznawania chodu

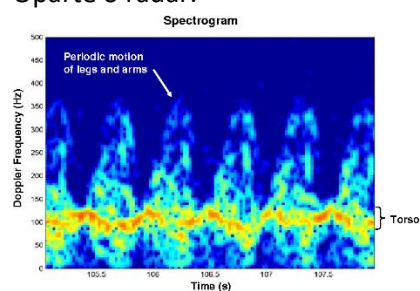
2. Zalety, wady i problemy wynikające z zastosowania analizy chodu jako cechy biometrycznej

3. Główny podział metod akwizycji i rozpoznawania chodu

- Oparte o widzenie maszynowe
 - oparte na modelu – odzyskujące strukturalny model ludzkiego ruchu poprzez dopasowanie wspólnych miejsc z kinematycznym modelem ludzkiego ciała
 - oparte na ruchu, wyglądzie (sylwetce) – pozbawione modelu i opierające się na zmianach wyglądu podmiotu, który pośrednio zawiera informacje o ruchach ciała.

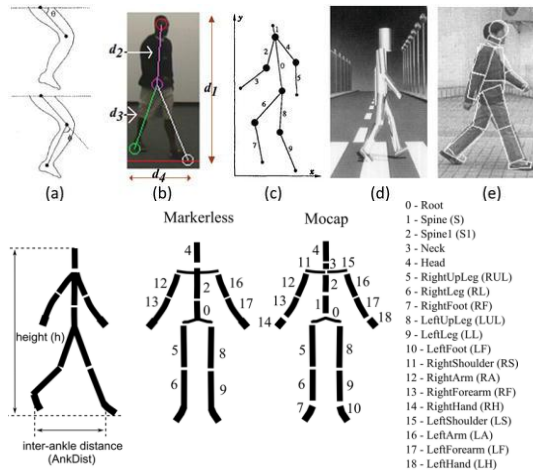


- Oparte o czujniki podłogowe oraz na ciele lub noszone (wearable sensors)
- Oparte o radar:

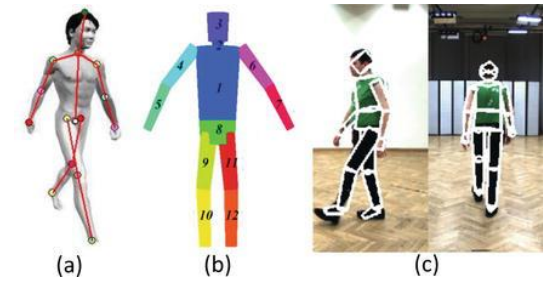


4. Przedstawienie algorytmów opartych na widzeniu maszynowym, które wykorzystują model

2D:

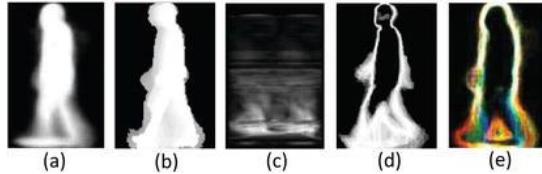


3D:

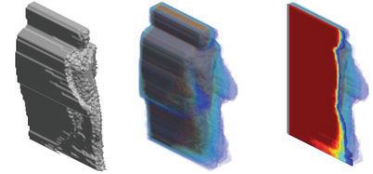


5. Przedstawienie algorytmów opartych na widzeniu maszynowym, które nie wykorzystują modelu

Gait energy image (GEI),



Gait energy volume (GEV).



6. Przedstawienie algorytmów wykorzystujących czujniki jako źródło danych

- Czujniki w lub na podłodze
- Analiza ichnogramu – ścieżki chodu

Czujniki noszone:

