

# Hand Kinect

Elliot Vanegue, Gaëtan Deflandre et Alexis Robache

Suivi par :  
Hazem Wannous et Jean-Philippe Vandeborre

*Novembre 2015*

Objectif :

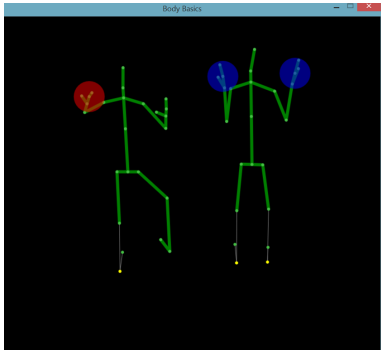
- Détection de la main
- Reconnaissance de la posture de la main
- Modélisation de la main
- Animation de la main

Equipe : 3D-Sam

# Présentation contexte

Données fourni par la Kinect :

- Image YUV
- Image de profondeur



# Présentation des solutions

## Différents types de données

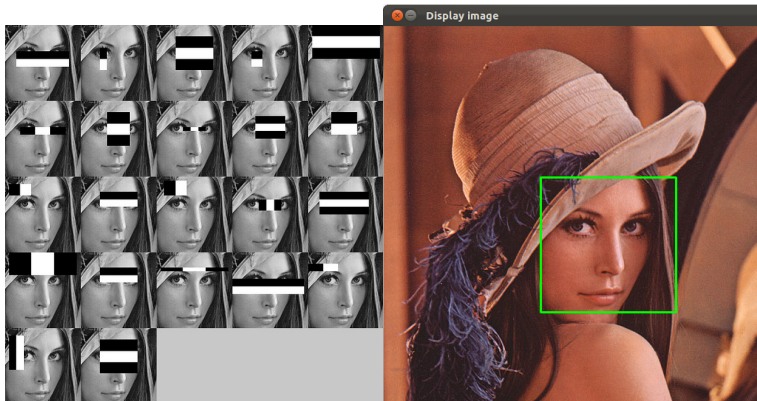


Figure : Leap Motion et RealSense

# Présentations des solutions

## Détection de la main à partir d'une image couleur

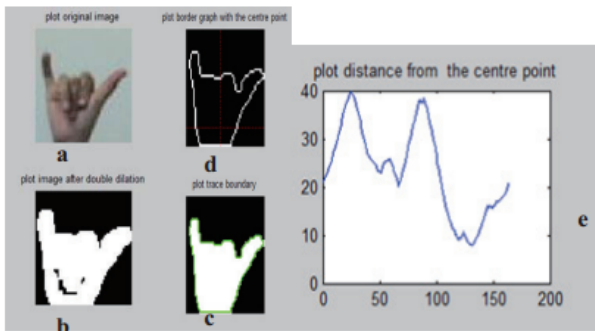
### Algorithme de Viola et Jones



# Présentations des solutions

## Détection de la main à partir d'une image couleur

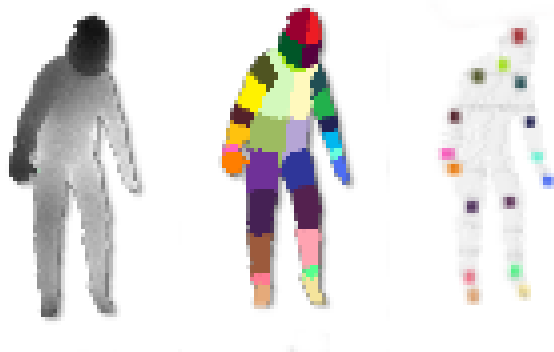
### Détection des doigts de la main



# Présentations des solutions

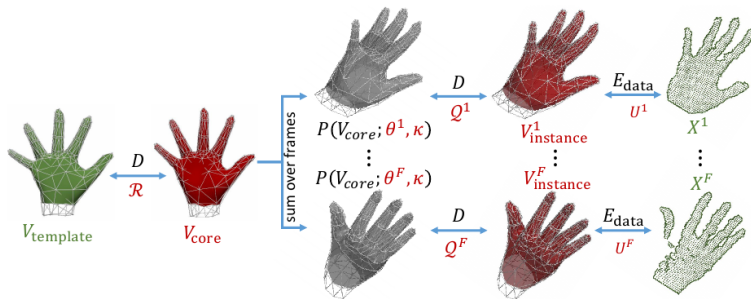
Détection de la main à partir d'une image de profondeur

Réutilisation de la méthode utilisé par la Kinect



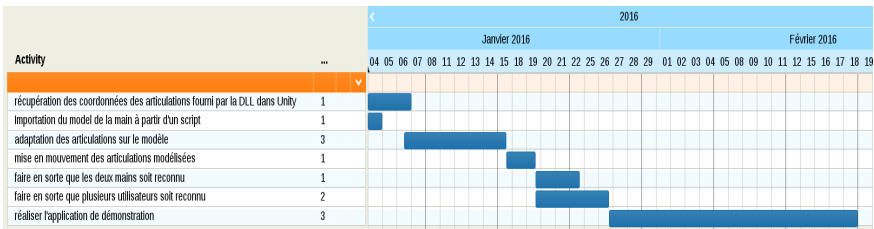
# Présentations des solutions

## Modélisation de la main





# Prévisionnel du projet



Application de démonstration

Exemple