

Approche sémantique de segmentation et de
recherche interactive par le contenu issu d'une
caméra de profondeur

Elliot Vanegue

11 juillet 2016

Table des matières

1	Introduction	3
1.1	Environnement	3
1.2	Sujet du stage	3
1.3	Problématique	3
1.4	Déroulement du stage	3
2	Etat de l'art	3
2.1	Segmentation d'un environnemnt 3D	3
2.2	Segmentation du corps humain	3
2.3	Reconnaissance des parties du corps humain	3
2.4	Appariement de partie du corps avec des models existant	3
2.5	Reconnaissance d'objets	3
3	Segmentation du corps	3
3.1	Récupération de l'image du corps humain	3
3.2	Segmentation du corps humain	3
3.3	Reconnaissance des parties du corps	3
3.4	Appariement d'un model 3D	3
3.5	Résultat des expérimertation	3
4	Reconstruction d'un environnement intérieur	3
5	Evaluation des méthodes	3
6	Conclusion	3

Résumé

1 Introduction

1.1 Environnement

1.2 Sujet du stage

1.3 Problématique

1.4 Déroulement du stage

2 Etat de l'art

2.1 Segmentation d'un environnemnt 3D

2.2 Segmentation du corps humain

2.3 Reconnaissance des parties du corps humain

2.4 Appariement de partie du corps avec des models existant

2.5 Reconnaissance d'objets

3 Segmentation du corps

3.1 Récupération de l'image du corps humain

3.2 Segmentation du corps humain

3.3 Reconnaissance des parties du corps

3.4 Appariement d'un model 3D

3.5 Résultat des experimentation

4 Reconstruction d'un environnement intérieur

5 Evaluation des méthodes

6 Conclusion