

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	Préparation de l'image	3
3.3	Segmentation du corps humain	3
3.4	Reconnaissance des parties du corps	3
3.5	Appariement d'un model 3D	3
3.6	Résultat des expérimentations	3
4	Reconstruction d'un environnement intérieur	3
4.1	Segmentation de l'environnement intérieur	3
4.2	Création d'une base de connaissance	3
4.3	Reconnaissance des objets	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 Préparation de l'image
- 3.3 Segmentation du corps humain
- 3.4 Reconnaissance des parties du corps
- 3.5 Appariement d'un model 3D
- 3.6 Résultat des expérimentations

4 Reconstruction d'un environnement intérieur

- 4.1 Segmentation de l'environnement intérieur
- 4.2 Création d'une base de connaissance
- 4.3 Reconnaissance des objets

5 Evaluation des méthodes

6 Conclusion