

		Mayor relevancia para el proyecto			
		Menor relevancia para el proyecto			
ARTÍCULO	CALIBRACIÓN	ADQUISICIÓN	SEGMENTACIÓN	TRACKING	ESTIMACIÓN DE POSE
<a href="#">Skeleton-Based Motion Capture for Robust Reconstruction of Human Motion</a>		Sistema Propietario Elite	Sistema Propietario Elite	3/8 vistas para tracking, usa puntos anteriores para estimar/verificar el siguiente, filtro de partículas para enlazar. Esqueleto Pre-Definido, a inicializar	Pasa 2D a reconstrucción 3D
<a href="#">Aplicación de histogramas para detección de cambios en imágenes</a>			OTSU		
<a href="#">Método de valor umbral</a>			Muy buen algoritmo		
<a href="#">Detección y seguimiento de objetos en entornos dinámicos mediante estimación predictiva del flujo óptico.</a>			USAN method	emparejan marcadores de 2 frames consecutivos por proximidad geométrica y predictor de Kalman, usan flujo óptico también	
<a href="#">Investigación e implementación de un sistema de seguimiento de objetos basado en métodos de segmentación a través de level sets.</a>			level sets method	nombrar varios algoritmos de predicción pero no explica ninguno	
<a href="#">Detección, rastreo y reconstrucción tridimensional de marcadores pasivos para análisis de movimiento humano.</a>	-->Grupo 3 cámaras (matriz fundamental, geometría epipolar y reproyección). -->Grupo 2 cámaras (matriz fundamental y geometría epipolar) --> DLT (Direct Linear Transformation)	--> 4 cámaras Fastec Imaging (250 frames por segundo)	-->Algoritmo detección movimiento (3 pasos) -->Algoritmo extracción de características(3 pasos)	-->Suponen velocidad y aceleración de partículas limitada (generar búsqueda cónica de proxima posición) -->Ventana móvil de 4 frames	
<a href="#">Development of affordable optical Based Gait Analysis Systems</a>	--> DLT (Direct Linear Transformation)	-->Usan Leds como marcadores -->Cámaras de 25 y 90 fps -->Utilizan filtro óptico para manejar iluminación en las cámaras		-->Distancia Euclidiana para predicción -->Interpolación lineal cuando ocurre oclusión	
<a href="#">Marker Detection and trajectory generation algorithms for a multicamera based gait analysis system</a>	-->corrige distorsión del lente -->calibración con 4 varillas colgantes con 6 marcadores cada una	-->6 cámaras CCD a 50hz -->2 plataformas de fuerza -->flash infrarojo -->EMG -->unidad de sincronización	-->agrupa y detecta píxeles con nearest neighbourhood -->remueven "píxeles ruidosos" -->trabaja solapamiento de marcadores	-->Primero enlazado espacial 2D (al terminar ese proceso obtienen nube 3D de todos los puntos frame a frame) -->Luego enlazado temporal 3D (generan trayectorias)	DLT
<a href="#">Análisis de video para estimación del movimiento humano una revisión</a>					
<a href="#">Seguimiento en tiempo real de objetos sobre secuencia de imágenes empleando dispositivos de lógica programable.</a>		análisis de la iluminación, cámaras LB100, etc	filtros matched ,segmentación por color, métodos para reducir el ruido, level set	flujo óptico, filtros de partículas, redes neuronales, algoritmos de transformación afín	
<a href="#">Simple and robust hard cut detection using interframe differences.</a>			píxeles, histogramas, block matching, object segmentation, evalúa 40 métodos de umbral sacando conclusiones para cada uno. Muy bueno	tracking and feature tracking based methods of shot boundary detection	
<a href="#">Threshold survey</a>					
<a href="#">Modelling and Tracking Articulated Motion from Multiple Camera Views</a>		3 cámaras		Extended Kalman Filter, estimación para cada frame de los parámetros de un modelo de esqueleto. Como el modelo es 3D, implícitamente se reconstruye la pose al mismo tiempo	
<a href="#">Optical Motion Capture System with Pan-Tilt Camera Tracking and Realtime Data Processing</a>	DLT	262[fps]512x512pixels, 8bit) monochrome CCD camera		Polyhedra Search Algorithm	
<a href="#">Skeletal Parameter Estimation from Optical Motion Capture Data</a>		Vicon , PhaseSpace		Se hace el tracking mediante una distancia no euclidiana. Luego se ajusta un esqueleto a los marcadores detectados	
<a href="#">Optical Motion Capture System with Pan-Tilt Camera Tracking and Realtime Data Processing</a>		2 camaras, res 752x480, 30 Hz		Extended Kalman filter + geometría epipolar	
<a href="#">Resolving Motion Correspondence for Densely Moving Points</a>				Tracking 2D, 3 metodos clasicos, contra uno nuevo propio original	
<a href="#">What can two images tell us about a third one?</a>					Paper Elemental de Reconstrucción 3D
ARTÍCULO	Año	Citas (CiteSeer)	Citas (Google)	Pros?	Contras?
<a href="#">Skeleton-Based Motion Capture for Robust Reconstruction of Human Motion</a>	31/01/2000	124	<a href="#">Using Skeleton-Based Tracking to Increase the Reliability of Optical Motion Capture</a>	Sistema cuasi completo, filtro partículas para enlazar puntos. Muy mencionado en varios papers. Optimizado posteriormente en 2001 "Using Skeleton-Based Tracking to Increase the Reliability of Optical Motion Capture" 99 citas	Sistema propietario de Adquisición
<a href="#">Aplicación de histogramas para detección de cambios en imágenes</a>					
<a href="#">Método de valor umbral</a>					
<a href="#">Detección y seguimiento de objetos en entornos dinámicos mediante estimación predictiva del flujo óptico.</a>					
<a href="#">Investigación e implementación de un sistema de seguimiento de objetos basado en métodos de segmentación a través de level sets.</a>					
<a href="#">Detección, rastreo y reconstrucción tridimensional de marcadores pasivos para análisis de movimiento humano.</a>	11/12/2009	0	2	Utilizan un método para medición de incertidumbre. Usa referencias conocidas	-Problemas cuando se cruzan marcadores y en periodos de oclusión largos
<a href="#">Development of affordable optical Based Gait Analysis Systems</a>	01/05/2012 -Present	0	1	Este paper muestra lo que los autores estuvieron investigando desde hace algunos años. Han liberado papers que tratan el problema de manera incremental, incluso tratamiento y análisis de datos para especialistas en biomecánica una vez obtenida los datos 3D	Hacen referencia a una base de datos pero no se encuentra disponible
<a href="#">Marker Detection and trajectory generation algorithms for a multicamera based gait analysis system</a>	2001		14	-->Describe sistema completo para detección de marcadores.Orientado a adquisición de marcha, ver ultimas figuras similares a los datos generados en Blender, mucho énfasis en segmentación	-->No introducen información del esqueleto .Puede llegar a introducir interacción con el usuario al final del proceso para correcciones. Sincronización temporal es confusa. Dificultad para marcadores cercanos
<a href="#">Análisis de video para estimación del movimiento humano una revisión</a>	15/04/2009			-->Buen resumen para introducirse en el tema que nos atañe	-->Solo es un resumen
<a href="#">Seguimiento en tiempo real de objetos sobre secuencia de imágenes empleando dispositivos de lógica programable.</a>				Expone varias referencias de libros que parecen ser buenos, tiene metodos para reducir el ruido,técnicas de estimación de campo de movimiento, documentaron las pruebas que hicieron, información bastante útil.	
<a href="#">Simple and robust hard cut detection using interframe differences.</a>				muestra varias opciones	no dice mucho de cada una de ellas.
<a href="#">Threshold survey</a>					
<a href="#">Modelling and Tracking Articulated Motion from Multiple Camera Views</a>	2000	6	36	- sistema orientado a pocas cámaras. Usando la información de todas las cámaras para reconstruir resolvería las oclusiones	
<a href="#">Optical Motion Capture System with Pan-Tilt Camera Tracking and Realtime Data Processing</a>	2002	0	70		- orientado fuertemente a real-time, robustez tracking? pan- tilt camera ?
<a href="#">Skeletal Parameter Estimation from Optical Motion Capture Data</a>	2005	35	120		-escueto en explicaciones formales aunque hay algunas referencias a otros artículos
<a href="#">Optical Motion Capture System with Pan-Tilt Camera Tracking and Realtime Data Processing</a>	2008	0	1		
<a href="#">Resolving Motion Correspondence for Densely Moving Points</a>	2001		293	Tracking 2D, no usa información de esqueleto. Estadístico, costos de asociar puntos a secuencia de tracking	Comparación con otros algoritmos, años 90, performance, complejidad, costo operacional, tracking 2D, sin mencion 3D
<a href="#">What can two images tell us about a third one?</a>	1993		131	Mencionado en varios papers	