



Master Informatique

Reconnaissance des mouvements de la main

Rapport

en vue de la validation de l'UE Initiation à la recherche

Étudiants : Victor DALLÉ
Claire KURTH

Encadrante : Madame BOLTCHEVA

Décharge de responsabilité

L'Université de Lorraine n'entend donner ni approbation ni improbabtion aux opinions émises dans ce rapport, ces opinions devant être considérées comme propres à leurs auteurs.

Remerciements

Table des matières

Introduction	1
1 Rappel du sujet et encadrement	2
1.1 Rappel du sujet	2
1.2 Encadrement	2
2 État de l'art	3
2.1 Article de départ	3
2.2 Médiapipe	3
2.3 classifieur classique Haar-cascade	3
3 Reconnaissance de la main avec un classifieur Haar-cascade	5
3.1 Entrainer un classifieur Haar-cascade	5
3.2 Nos entraînements	6
3.2.1 Avec une base de données d'images de mains	6
3.2.2 En créant nous même des images positives	9
4 Reconnaissance de la main par traitement d'image	12
4.1 Méthodologie	12
4.2 Expériences et résultats	13
4.3 Conclusion	17
5 Fusion des deux méthodes	17
5.1 Méthodologie	17
5.2 Expériences et résultats	18
5.3 Conclusion	19
6 Détection des mouvements de la main	21
6.1 Sans Convex Hull	21
6.1.1 Méthodologie	21
6.1.2 Expériences et résultats	22
6.2 Avec Convex Hull	25
6.2.1 Méthodologie	25
6.2.2 Résultats	25
6.2.3 Conclusion	34
Conclusion	34
Annexes	35

Introduction

De nos jours, la vision par ordinateur est un domaine en plein essor. La reconnaissance de gestes fait partie intégrante de ce domaine et à ce titre, incarne une révolution dans la manière dont les utilisateurs interagissent avec les systèmes informatiques. Cette technologie est en effet en train de transformer la façon dont nous interagissons avec les machines. Cette avancée offre des opportunités novatrices dans des domaines tels que l'interaction entre l'homme et la machine, la réalité augmentée ou encore l'accessibilité numérique. De nombreuses techniques existent déjà pour permettre la détection des mains. MediaPipe de Google [src] utilise le machine learning pour entraîner un modèle qui détecte les segments composant la main. D'autres travaux ont été réalisés comme ceux de l'équipe du professeur Kalpana Joshi [src] qui utilise les angles formés entre 2 doigts pour détecter la forme de la main (nombre de doigts, main ouverte ou fermée).

Contrairement aux interfaces traditionnelles basées sur le clavier et la souris, la reconnaissance des gestes permet aux utilisateurs de communiquer plus simplement avec les ordinateurs. Ils peuvent désormais avoir recours à leurs mains ou à leur corps pour contrôler les applications, ou encore naviguer dans des environnements virtuels. Cette approche favorise une expérience utilisateur plus immersive et ergonomique, ouvrant ainsi de nouvelles perspectives dans des domaines variés tels que le divertissement interactif, l'éducation, ou encore la médecine. Comme dit précédemment, la reconnaissance des mouvements joue un rôle crucial dans l'accessibilité numérique en permettant à des personnes porteuses d'un handicap physique ou moteur de pouvoir communiquer et d'interagir avec des outils numériques plus facilement. En effet, cela permet de passer outre les obstacles liés à l'utilisation des outils traditionnels (tels que le clavier, la souris, la télécommande ...) grâce à la simple utilisation de mouvements du corps. Cette nouvelle manière d'interagir avec un système numérique est déjà utilisée dans plusieurs domaines notamment le sport avec des applications de coaching personnel qui permettent de suivre les mouvements de l'utilisateur et ainsi lui donner des conseils pour améliorer sa technique, ou encore sa posture. Ce nouveau concept d'interaction permet également de pouvoir contrôler des appareils tels que des téléviseurs où par un simple geste, nous pouvons par exemple gérer le son ou changer de chaîne.

Dans ce contexte, ce projet vise à se questionner vis-à-vis d'un système de reconnaissance des mouvements de la main à l'aide d'un classifieur classique Haar-cascade et de le comparer avec un système de reconnaissance de la main sans classifieur. L'objectif principal est de concevoir un système capable de détecter et de classifier différents gestes de la main effectués par l'utilisateur, tels que le poing fermé, ou alors la main ouverte avec un certains nombre de doigts levés. Ces gestes seront ensuite associés à différentes actions telles que le lancement d'applications ou encore l'ouverture de sites web. Pour réaliser ce projet nous utiliserons principalement la bibliothèque OpenCV. Nous parlerons dans un premier temps plus en détail des techniques de reconnaissance de gestes actuellement utilisées, puis nous expliciterons les notions techniques ainsi que les méthodes que nous exploiterons. Nous verrons ensuite comment nous avons implémenté la reconnaissance de la main sans le classifieur classique Haar-Cascade puis avec ce classifieur.

1 Rappel du sujet et encadrement

1.1 Rappel du sujet

Le but de ce projet est d'implémenter un système de reconnaissance des mouvements de la main à l'aide d'un classifieur classique Haar-cascade. Le système doit reconnaître le geste de la main de l'utilisateur (poing, un doigt, deux, trois, quatre,...) et le mapper à différentes tâches telles que le lancement d'applications comme le bloc-notes, la peinture, et l'ouverture de sites web. Le système doit être mis en œuvre avec l'aide de la librairie de "Computer Vision" - OpenCV, comme dans l'article [src]. Une extension possible serait l'implémentation d'un système de détection des mouvements de la tête ou du corps, tout entier.

1.2 Encadrement

2 État de l'art

2.1 Article de départ

L'article sur lequel nous nous basons, Static Hand Gesture and Face Recognition System **SOURCE** propose un système de reconnaissance de gestes de la main. Ce système est créé à partir d'une image, passée en HSV à laquelle ils ont ajouté un Flou et un Thresholding. Le Thresholding permet de générer une image binaire : chaque pixel est comparé à un seuil, si la valeur du pixel est supérieur à ce seuil le pixel est blanc, sinon il est noir. Ils extraient ensuite les contours avant de tracer le Convex Hull, le polygone de la main. Enfin, ils calculent des "Convexity Defect" c'est-à-dire des points éloignés de points convexes. Dans ce cas ci, les points convexes sont le bout des doigts et donc les defects sont le trou entre 2 doigts. Un defect est donc compté si l'angle entre 2 doigts est supérieur à 90°.

2.2 Médiapipe

Médiapipe est un framework open-source développé par Google permettant de construire des pipelines de traitement de données multimédia. Il propose des solutions pour la détection de la main, du visage ou encore de la pose. Il est basé sur des modèles de machine learning notamment grâce à de l'apprentissage via des réseaux de neurones.

[Image de la main détectée par Médiapipe]

2.3 classifieur classique Haar-cascade

Le classifieur Haar-cascade est une méthode de détection d'objets dans une image introduit par Paul Viola et Michael Jones en 2001 [src]. Il est basé sur l'utilisation de caractéristiques (ou features) de type Haar. Ces caractéristiques sont des fenêtres de taille fixe qui sont déplacées sur l'image et qui permettent de calculer la différence de luminosité entre les pixels de la fenêtre. Ces caractéristiques sont ensuite utilisées pour entraîner un classifieur qui permet de détecter des objets dans une image.



FIGURE 1 – Exemple de détection de visage avec un classifieur Haar-cascade

Les classificateurs Haar-cascade sont utilisés pour la détection de visages (Fig. 1), de voitures, de plaques d'immatriculation, de piétons, de mains ou de tout autres objets. Ils sont très utilisés dans le domaine de la vision par ordinateur et sont très efficaces pour la détection d'objets dans une image.

3 Reconnaissance de la main avec un classifieur Haar-cascade

3.1 Entrainer un classifieur Haar-cascade

Pour entraîner un classifieur Haar-cascade, il faut tout d'abord collecter des images positives et négatives. Les images positives sont des images contenant l'objet que l'on souhaite détecter, tandis que les images négatives sont des images ne contenant pas l'objet. Il faut ensuite générer des fichiers de descriptions des images positives et négatives. Ces fichiers contiennent les coordonnées des objets à détecter dans les images positives. Enfin, il faut entraîner le classifieur à l'aide de ces fichiers de descriptions.

L'entraînement du classifieurs en lui-même se fait grâce à ce que l'on appelle des "features". Ces dernières ont été introduites par Viola et Jones en 2001 (Fig. 2). Par la suite, d'autres features ont été ajoutées (Fig. 3) afin d'améliorer la détection d'objets dans une image.

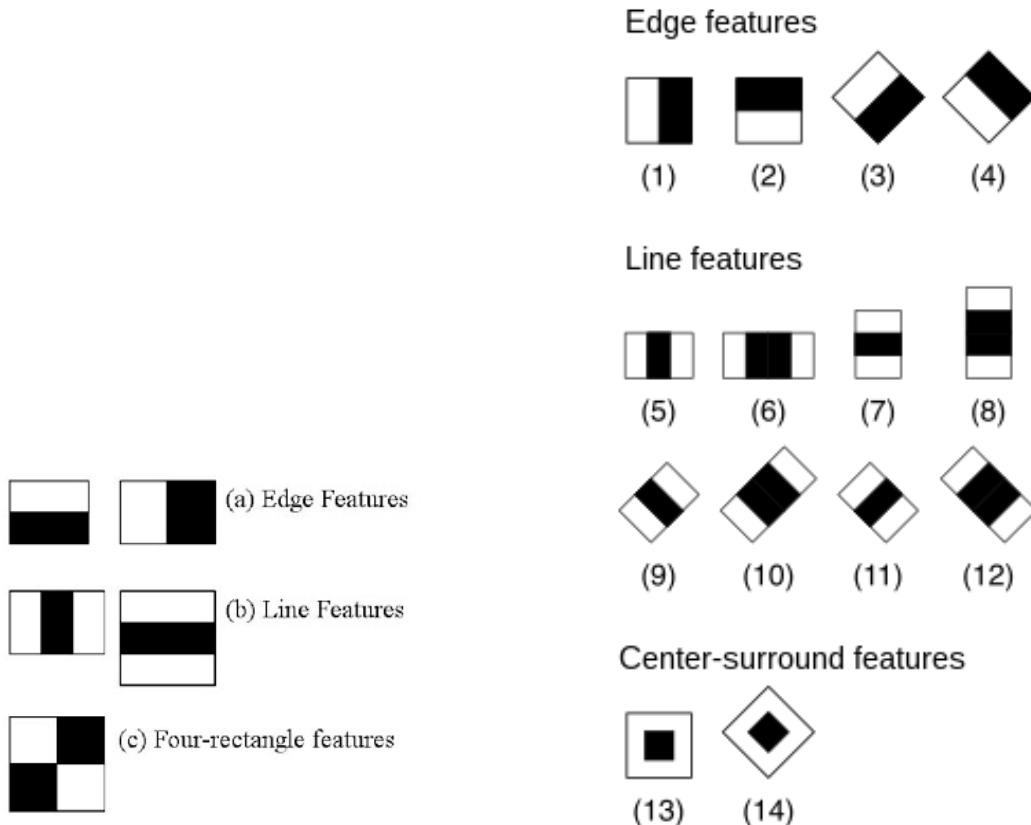


FIGURE 2 – Features de Haar comme utilisées par Viola et Jones.

Ces features sont des caractéristiques de l'objet que l'on souhaite détecter, ce sont des patterns de pixels qui permettent de distinguer l'objet des autres éléments de l'image.

Il existe différents types de patterns :

FIGURE 3 – Features de Haar supplémentaires.

- Les "edges" : ce sont des patterns qui permettent de détecter les contours de l'objet.
- Les "lines" : ce sont des patterns qui permettent de détecter les lignes de l'objet.
- Les "center-surrounder" : ce sont des patterns qui permettent de détecter les changements d'intensité entre le centre d'une région rectangulaire et le reste de la région. Cela permet de détecter des objets de forme particulière.

Pour détecter ces patterns, l'algorithme utilise des fenêtres de taille fixe qui sont déplacées sur l'image. Ces fenêtres permettent de calculer la différence de luminosité entre les pixels de la fenêtre. Ces différences de luminosité sont ensuite utilisées pour déterminer si le pattern est présent dans l'image.

Ces features sont ensuite utilisées pour entraîner un classifieur qui permet de détecter l'objet dans une image. Le classifieur est entraîné à l'aide d'un algorithme de machine learning tel que AdaBoost qui permet de déterminer les features les plus pertinentes pour la détection de l'objet.

AdaBoost est un algorithme d'apprentissage supervisé qui permet de construire un classifieur fort à partir de plusieurs classificateurs faibles. Au début, chaque élément de la base de données a le même poids. L'algorithme va ensuite sélectionner un classificateur faible (par exemple, un arbre de décision simple) qui performe légèrement mieux que l'aleatoire. Ce classificateur va être utilisé pour prédire les éléments de la base de données. Les exemples mal classés reçoivent un poids plus élevé, tandis que les exemples correctement classés reçoivent un poids plus faible. Ainsi, les exemples difficiles à classer ont plus d'influence sur la formation du classificateur final. Les poids des classificateurs faibles sont déterminés en fonction de leur précision relative. Les classificateurs les plus précis ont un poids plus élevé. Enfin, le classificateur final est une combinaison linéaire des classificateurs faibles pondérés par leur précision relative.

Src : <https://www.almabetter.com/bytes/tutorials/data-science/adaboost-algorithm>

3.2 Nos entraînements

3.2.1 Avec une base de données d'images de mains

Méthodologie

Pour notre entraînement, nous avons collecté 10 000 images négatives (Fig. 4) et 5 000 images positives de mains (Fig. 5). Nous avons dû pour les images positives, annoter les images (dans un fichier texte) afin de donner le nombre de mains présentes et les coordonnées de la main dans l'image (Fig. 6). Étant donné que seule une main était présente et que le fond est blanc, la zone où est située la main est donc l'image entière. Ensuite, grâce à ce fichier et à OpenCV, nous avons généré un fichier vec qui contient les informations des images positives. Nous avons ensuite entraîné le classificateur à l'aide de ce fichiers.



FIGURE 4 – Exemple d'image négative



FIGURE 5 – Exemeple d'image positive

```
positives\Hand_0000002.jpg 1 0 0 50 38  
positives\Hand_0000003.jpg 1 0 0 50 38  
positives\Hand_0000004.jpg 1 0 0 50 38
```

FIGURE 6 – Exemple de fichier de description

Nous sommes ensuite passés à l'entraînement. Nous avons utilisé pour celà OpenCV qui propose un programme pour entraîner un classifieur Haar-cascade. Nous avons testé plusieurs cas : avec 5, 10, 15 et 20 étapes, avec des profondeurs d'arbres maximum différentes, avec plus d'images positives que négatives et inversement. Nous avons également testé différentes valeurs pour le seuil d'acceptation du ratio break. Ce seuil détermine à quel point le modèle continue à apprendre avec précision et quand il doit s'arrêter. Enfin, nous avons testés avec deux modes différents : par défaut et 'ALL'. Le mode par défaut utilisent les features de bases (Fig. 2) tandis que le mode 'ALL' utilisent les features un peu plus complexes (Fig. 3). À la fin de l'entraînement, nous récupérons un fichier xml qui sera ensuite utilisé pour la détection.

Voici un tableau récapitulatif des différents tests que nous avons effectués :

Test	Nombre de positifs	Nombre de négatifs	Nombre d'étapes	Profondeur d'arbre	Acceptance Ratio Break	Mode	Temps
1	4 000	10 000	7	1	désactivé	Défaut	1h10
2	4 000	10 000	8	1	1.0e-5	Défaut	40min
3	4 000	2 000	10	3	1.0e-5	All	5h
4	4 000	2 000	6	1	1.0e-5	Défaut	4mn

JSP SI ON METS UN EXEMPLE DES COMMANDES ??

Résultats

Nous voulions obtenir un classifieur qui détecte la main dans une image comme suivant :

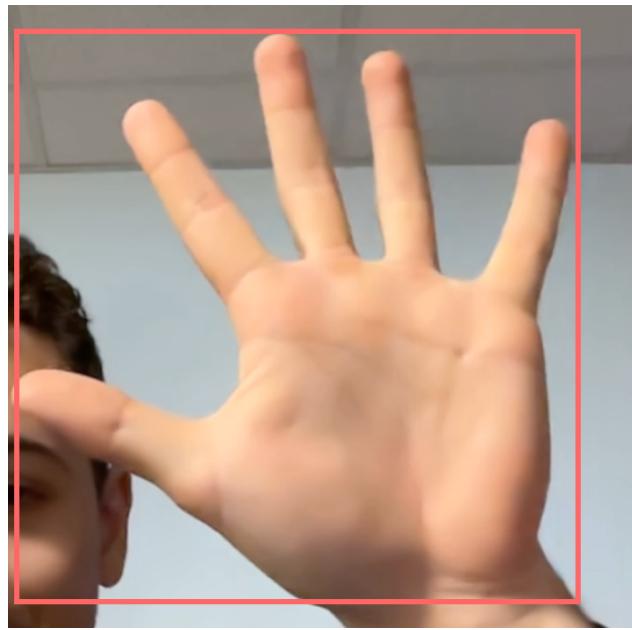


FIGURE 7 – Résultat attendu

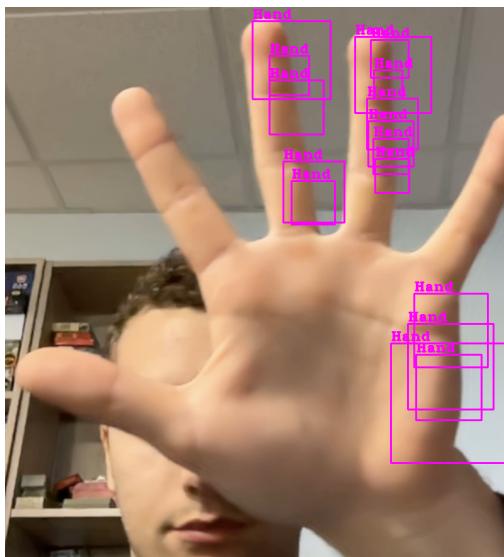


FIGURE 8 – Test 1

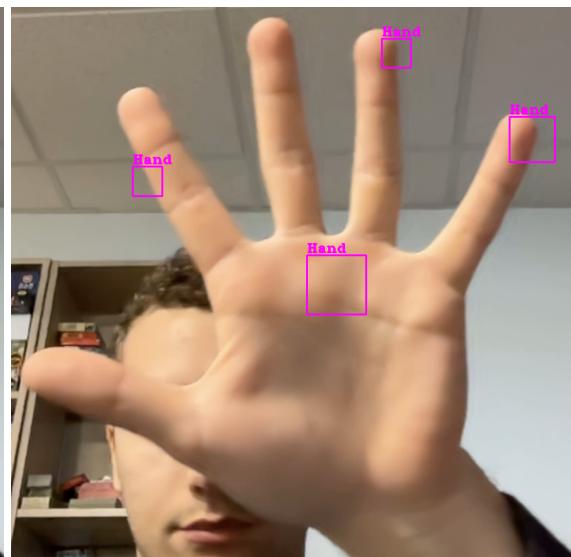


FIGURE 9 – Test 2



FIGURE 10 – Test 3

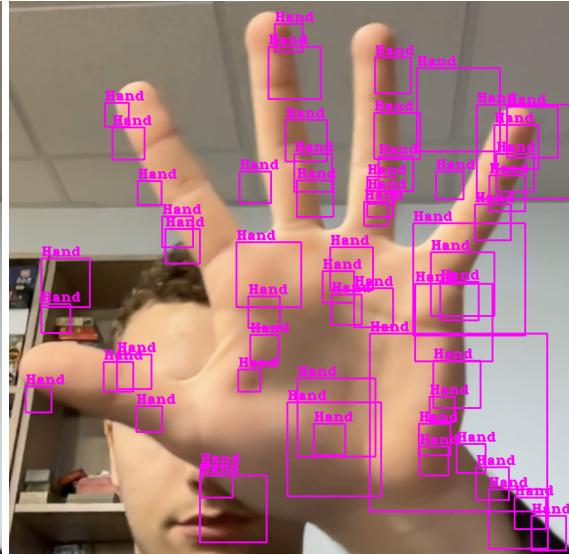


FIGURE 11 – Test 4

Les classifieurs 1 (Fig. 8) et 2 (Fig. 9) ne détectent pas entièrement la main dans l'image, seulement plusieurs portions plus ou moins grandes. Le classifieur 4 (Fig. 11) détecte bien la main mais détecte aussi d'autres objets dans l'image. Le classifieur 3 (Fig. 10) est le moins satisfaisant puisqu'il ne détecte rien du tout, certainement dû à un surapprentissage.

Conclusion

Les résultats ne sont pas entièrement satisfaisant. En effet, les différents classifieurs, lorsqu'ils détectent la main, ne la détectent pas entièrement mais seulement plusieurs parties. Celà est certainement dû au fait que les images positives ne contiennent que la main sans "background".

3.2.2 En créant nous même des images positives

Méthodologie

N'ayant pas obtenus de résultats satisfaisants avec la base de données d'images de mains, nous avons décidé de créer nous même des images positives. Pour cela, nous avons utilisé la librairie OpenCV pour ajouter une image de main aux images positives (Fig. 12). Nous avons ensuite généré les fichiers de descriptions des images positives et entraîné le classifieur à l'aide de ces fichiers.

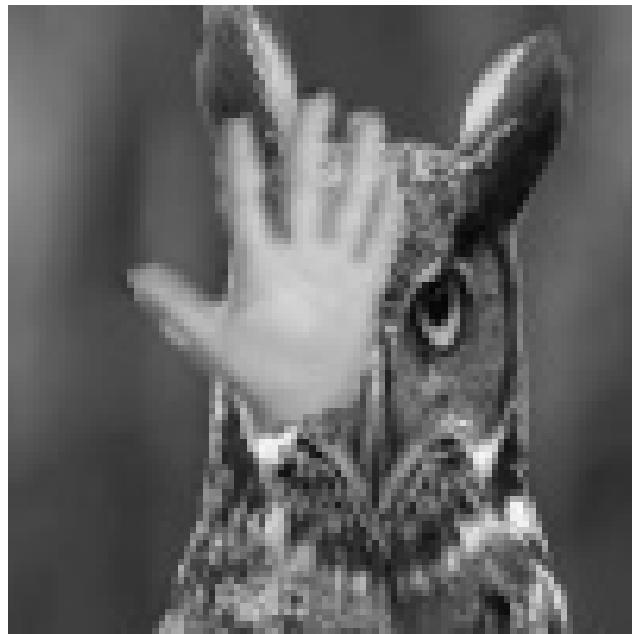


FIGURE 12 – Exemple d'image positive créée à partir d'une image négative

Comme précédemment, nous avons tester différents paramètres pour l'entraînement du classifieur.

Test	Nombre de positifs	Nombre de négatifs	Nombre d'étapes	Profondeur d'arbre	Acceptance Ratio Break	Mode	Temps
5	8 000	6 000	15	1	1.0e-5	Défaut	4h05
6	8 000	6 000	10	1	1.0e-5	Défaut	1h53
7	8 000	6 000	5	1	1.0e-5	Défaut	35min
8	5 000	8 000	9	1	1.0e-5	All	2h49
9	5 000	8 000	5	1	1.0e-5	All	1h25

Résultats



FIGURE 13 – Test 5

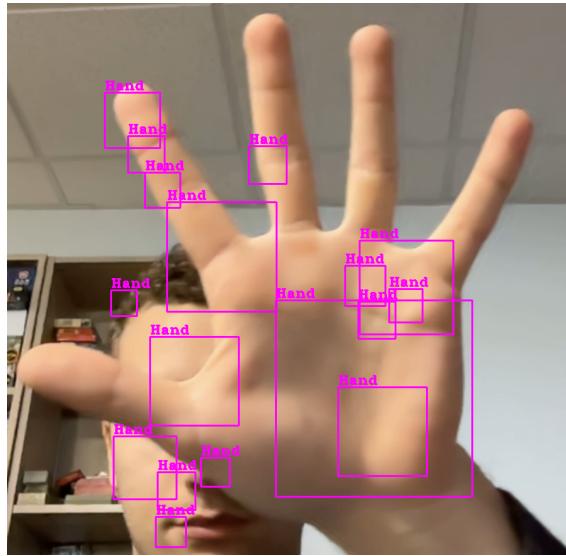


FIGURE 14 – Test 6

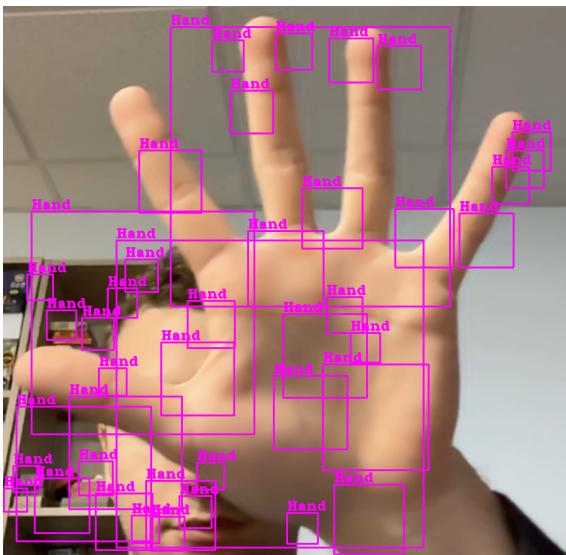


FIGURE 15 – Test 7

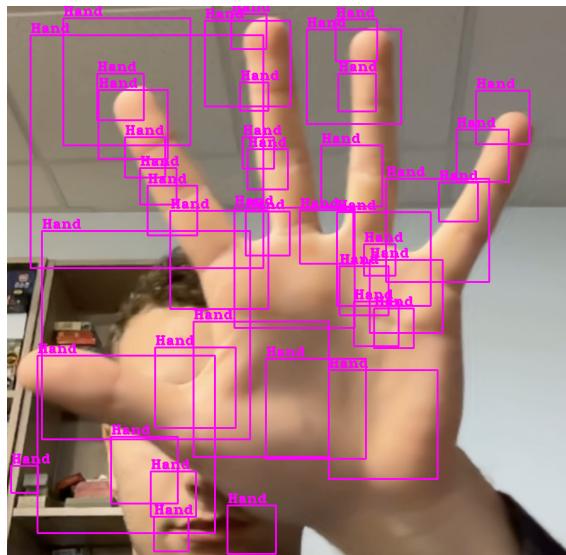


FIGURE 16 – Test 8

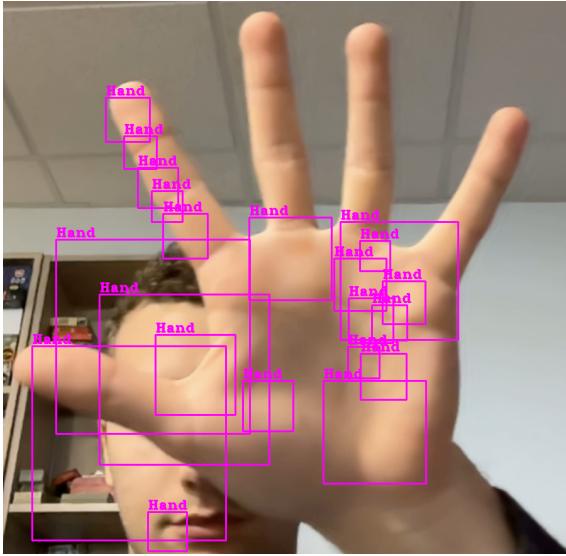


FIGURE 17 – Test 9

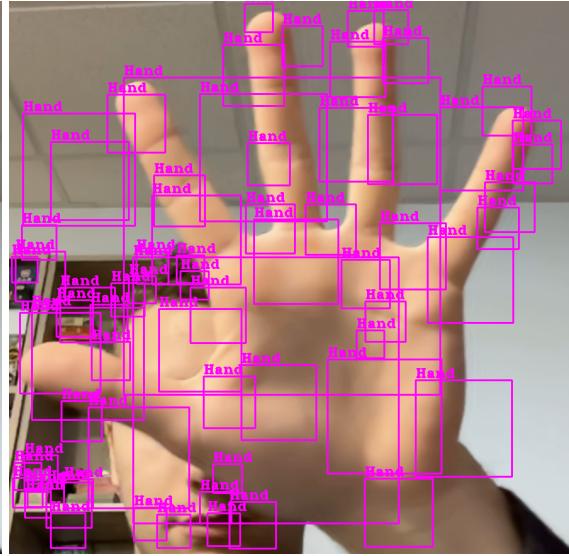


FIGURE 18 – Test 10

Les résultats ne sont pas satisfaisants. Le classifieur 5 (Fig. 13) ne détecte rien du tout, certainement dû à un surapprentissage. Les classifieurs 7 (Fig. 15), 8 (Fig. 16) et 10 (Fig. 18) détectent bien la main mais détectent aussi beaucoup d'autres objets dans l'image. Les classifieurs 6 (Fig. 14) et 9 (Fig. 17) ne détectent pas entièrement la main dans l'image, seulement plusieurs portions plus ou moins grandes. Ils détectent aussi notamment une partie de la bouche.

Conclusion

Les résultats ne sont pas beaucoup plus satisfaisant. On obtient dans l'ensemble, les mêmes résultats que précédemment c'est-à-dire des détections partiels de la main et non la main entières pour les classifieurs les mieux entraînés.

Il faudrait essayer de prendre une base de données de mains contenant des background différents et annoter nous mêmes les images, c'est-à-dire l'emplacement des mains dans l'image, pour voir si celà améliore les résultats.

4 Reconnaissance de la main par traitement d'image

4.1 Méthodologie

Pour réussir à détecter la main sans classifieur, nous avons dû tester plusieurs méthodes. En effet, plusieurs paramètres interviennent afin d'avoir une détection de la main optimale.

On a dû jouer sur plusieurs paramètres :

- Le format de la couleur de l'image : GreyScale ou HSV
- Flou : avec ou sans, quel type de flou (Gaussien ou Bilatéral)

- Thresholding : pour binariser l'image. Il y avait là plusieurs paramètres possibles : le seuil et le type de thresholding (binaire, binaire inversé, tronqué, to zero, to zero inversé)
- Contours : pour détecter les contours de la main. Là aussi, plusieurs paramètres possibles.

4.2 Expériences et résultats

Pour trouver les meilleures paramètres, nous avons testé plusieurs combinaisons de paramètres, avec ou sans flou, avec ou sans Canny ...

Tout d'abord, nous avons essayé en essayant de mettre l'images en gris, puis de flouter l'image avec un flou gaussien, puis de binariser l'image avec un thresholding binaire. Enfin, nous avons utilisé Canny pour détecter les contours de la main et nous avons tracer le convex hull de la main. Les résultats sont plutôt bons puisque nous avons capturé l'essentiel de la main même si il manque une grosse partie du pouce.

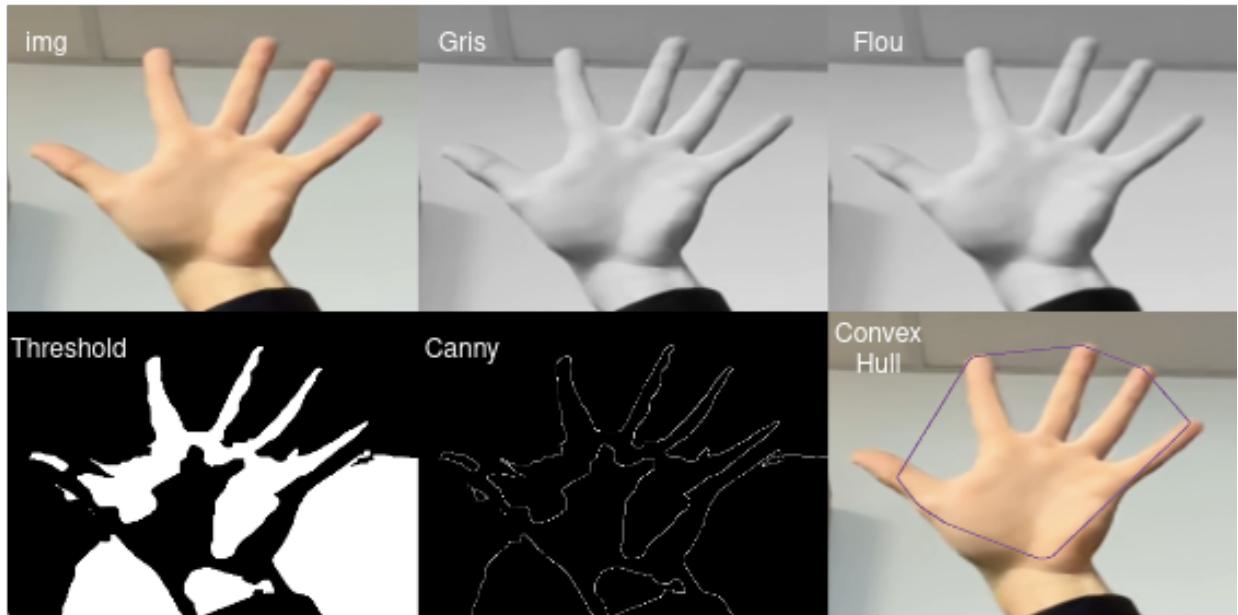


FIGURE 19 – Résultat de la détection de la main : Thresholding : seuil entre 200-255, TRESH_BINARY, Contours : RETR_EXTERNAL, CHAIN_APPROX_SIMPLE

Nous avons aussi essayé sans flou, les résultats étaient moins bons puisque nous pouvons voir plusieurs convex hulls pour une seule main.

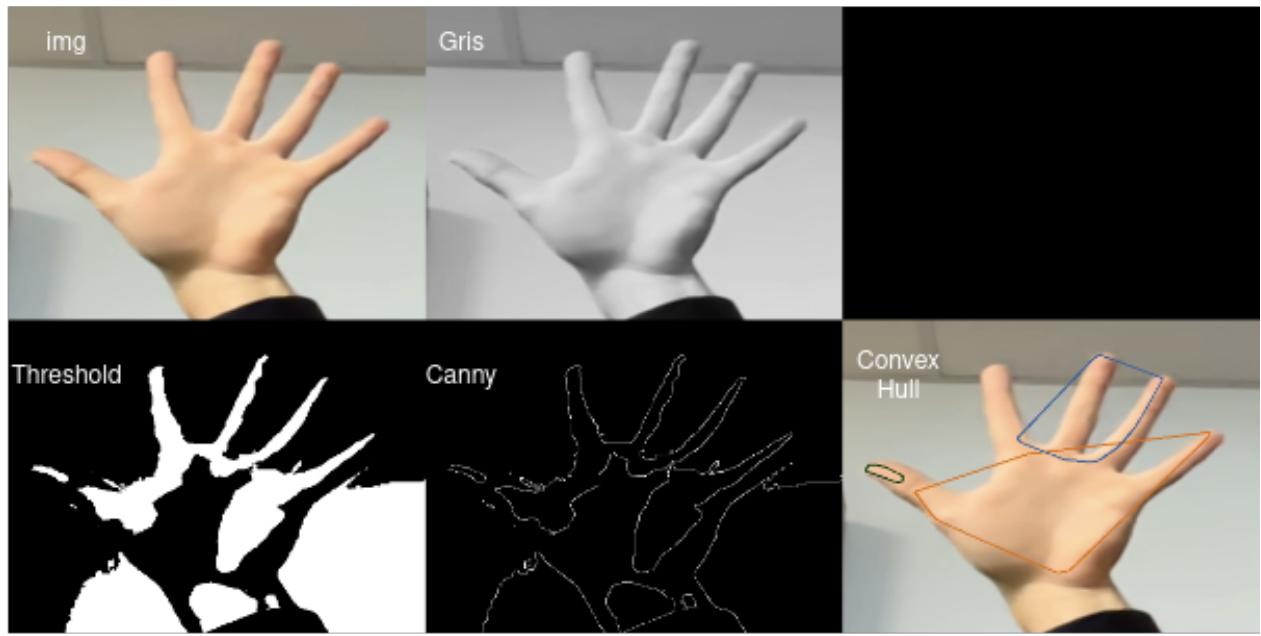


FIGURE 20 – Résultat de la détection de la main : Thresholding : seuil entre 198-255, TRESH_BINARY, Contours : RETR_EXTERNAL, CHAIN_APPROX_SIMPLE

Nous avons ensuite essayé sans flou et sans Canny. Les résultats sont encores moins bons puisque nous avons plusieurs convex hulls voir même certains hors de la main.

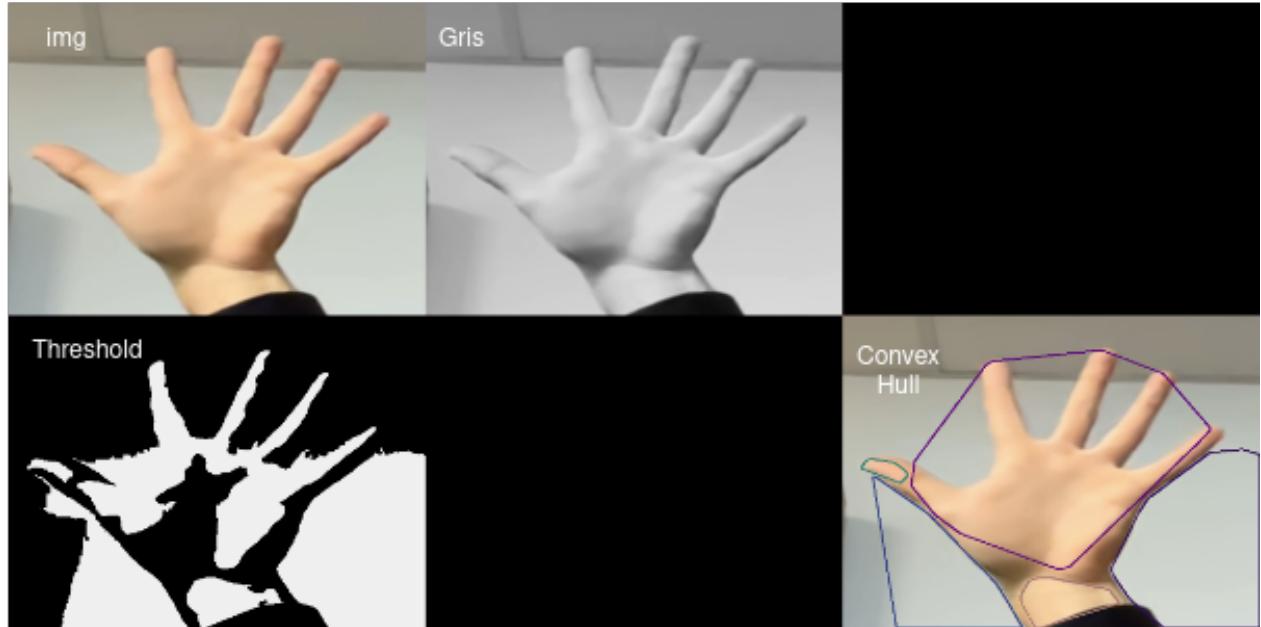


FIGURE 21 – Résultat de la détection de la main : Thresholding : seuil entre 196-239, TRESH_BINARY, Contours : RETR_EXTERNAL, CHAIN_APPROX_SIMPLE

Les résultats ne sont pas exceptionnels mais nous nous attendions à ce qu'ils soient meilleurs en passant l'image en HSV plutôt qu'en GreyScale.

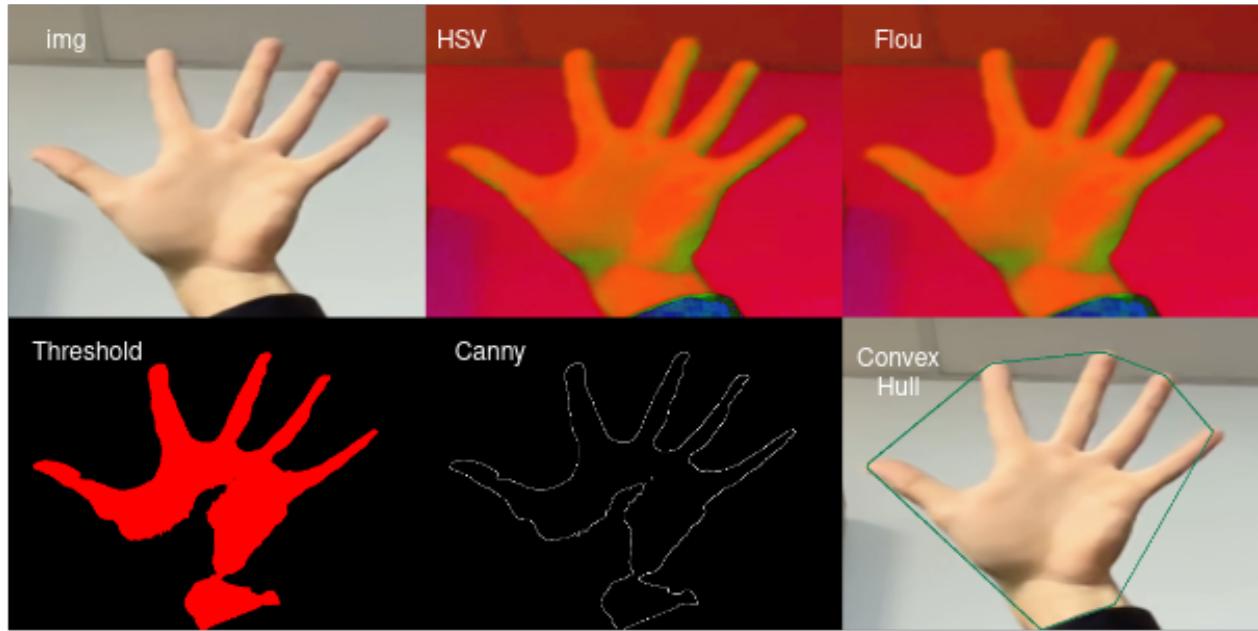


FIGURE 22 – Résultat de la détection de la main : Thresholding : seuil entre 223-255, TRESH_BINARY, Contours : RETR_EXTERNAL, CHAIN_APPROX_SIMPLE

On voit clairement ici que les résultats sont meilleurs puisque nous avons bien capturé l'ensemble de la main. De plus, même sur une image de mauvaise qualité, en jouant sur les paramètres, nous avons réussi à capturer la main.

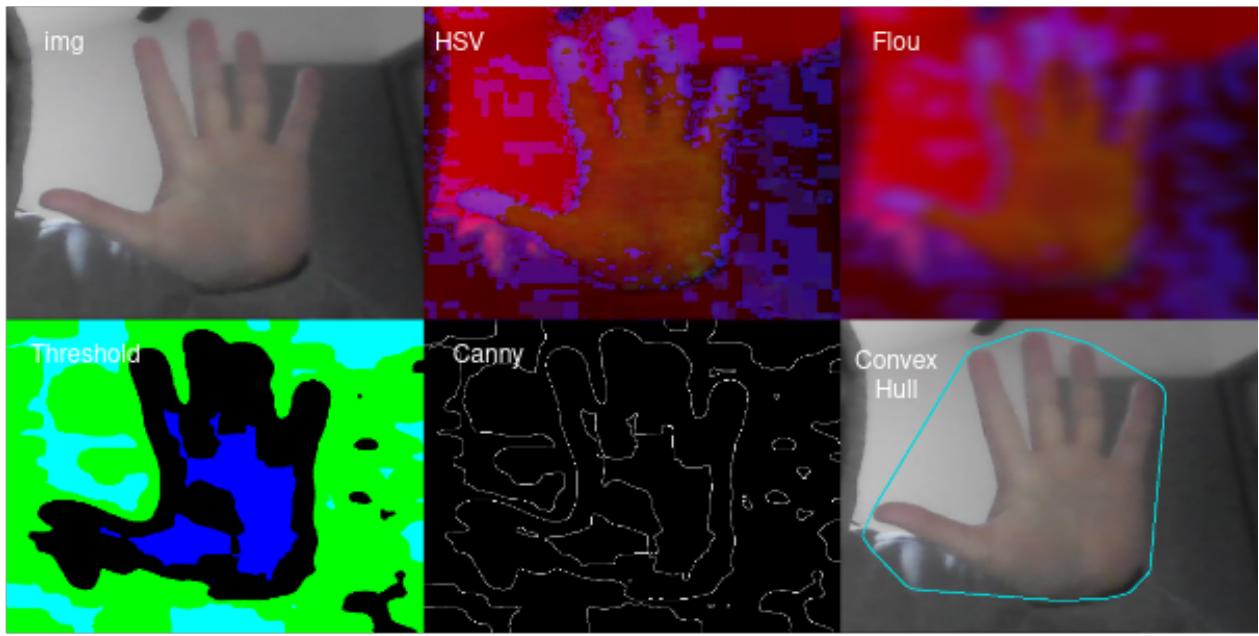


FIGURE 23 – Résultat de la détection de la main : Flou : X = 41, Y = 27, Sigma = 22 ; Thresholding : seuil entre 11-255, TRESH_BINARY ; Contours : RETR_EXTERNAL, CHAIN_APPROX_SIMPLE

Enfin, nous avons essayé sans passer par les fonctions thresholding et canny d’OpenCV mais en créant nous même un masque en fonction de la saturation, de la valeur et de la teinte.

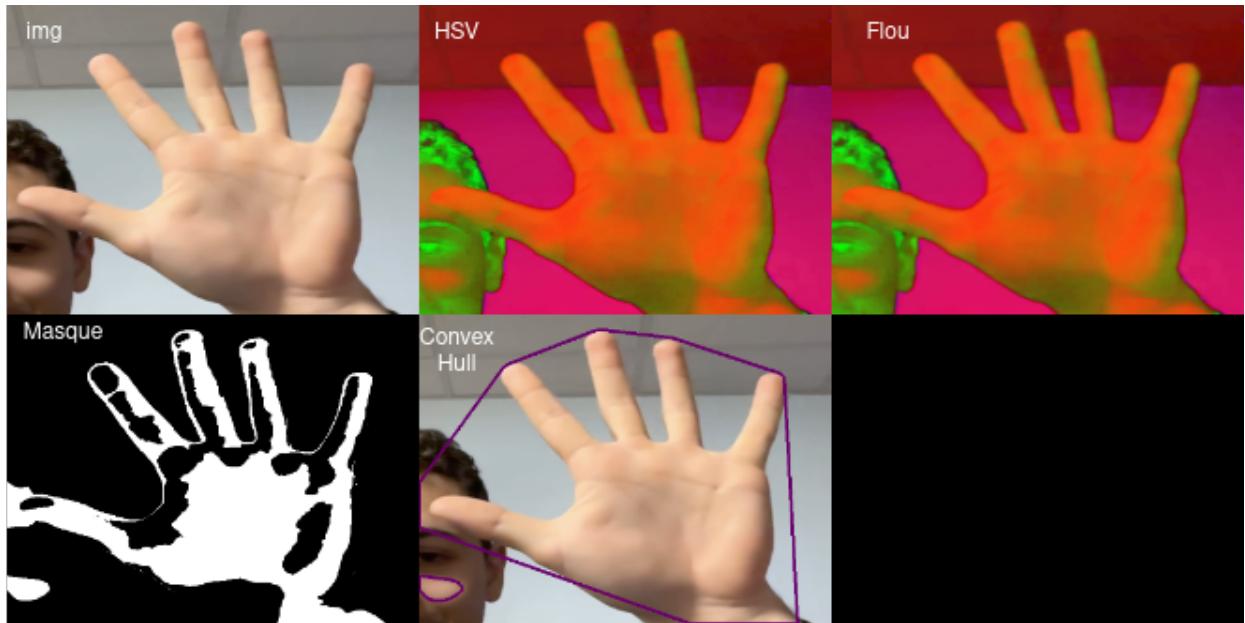


FIGURE 24 – Résultat de la détection de la main : Hue : 0 - 94, Saturation : 37 - 180, Value : 145 - 238

Les résultats obtenus sont bons. Nous arrivons bien à détecter la main. Cependant, ces résultats sont très dépendant des valeurs des paramètres.

4.3 Conclusion

Même si les résultats en passant l'image en HSV sont concluants, il reste encore des améliorations à apporter puisque la détection est très dépendante des paramètres utilisés. Il faudrait donc trouver une méthode pour que le programme puisse trouver les meilleurs paramètres pour la détection de la main.

5 Fusion des deux méthodes

5.1 Méthodologie

Nous avons un classifieur d'une part qui détecte une portion de la main et d'autres part un système qui permet de détecter la main si on a bien configuré les paramètres. Nous avons donc essayé de fusionner ces deux méthodes pour avoir une meilleure détection de la main.

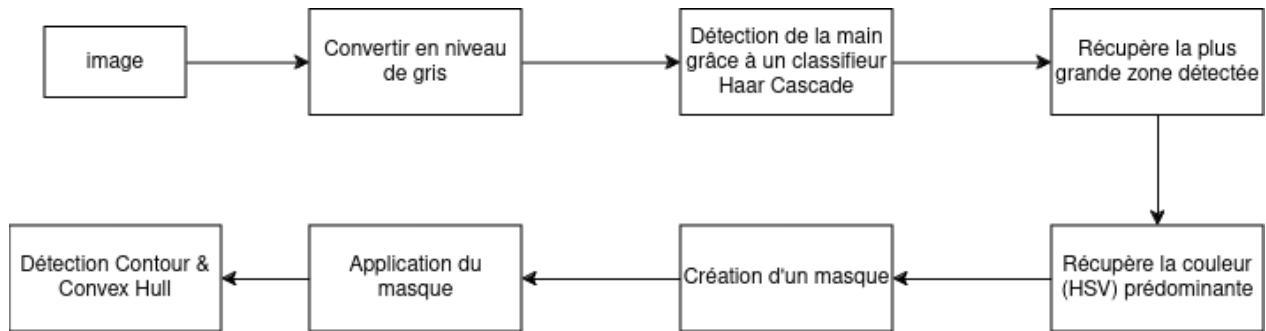


FIGURE 25 – Pipeline de la fusion des deux méthodes

La méthodologie est la suivante (Fig. 25) : à partir d'une image que nous convertissons en niveau de gris, nous essayons de détecter la main grâce à un classifieur Haar-cascade. Nos classificateurs détectant plusieurs zones au niveau de la main, nous récupérons la plus grosse. Nous passons ensuite cette zone en HSV afin de récupérer la teinte, saturation et valeur majoritaire de la zone. Nous créons ensuite un masque en fonction de ces valeurs et d'un epsilon afin d'avoir un seuil minimum et un seuil maximum. Nous passons ensuite ce masque sur l'image et affichons le Convex Hull correspondant.

5.2 Expériences et résultats

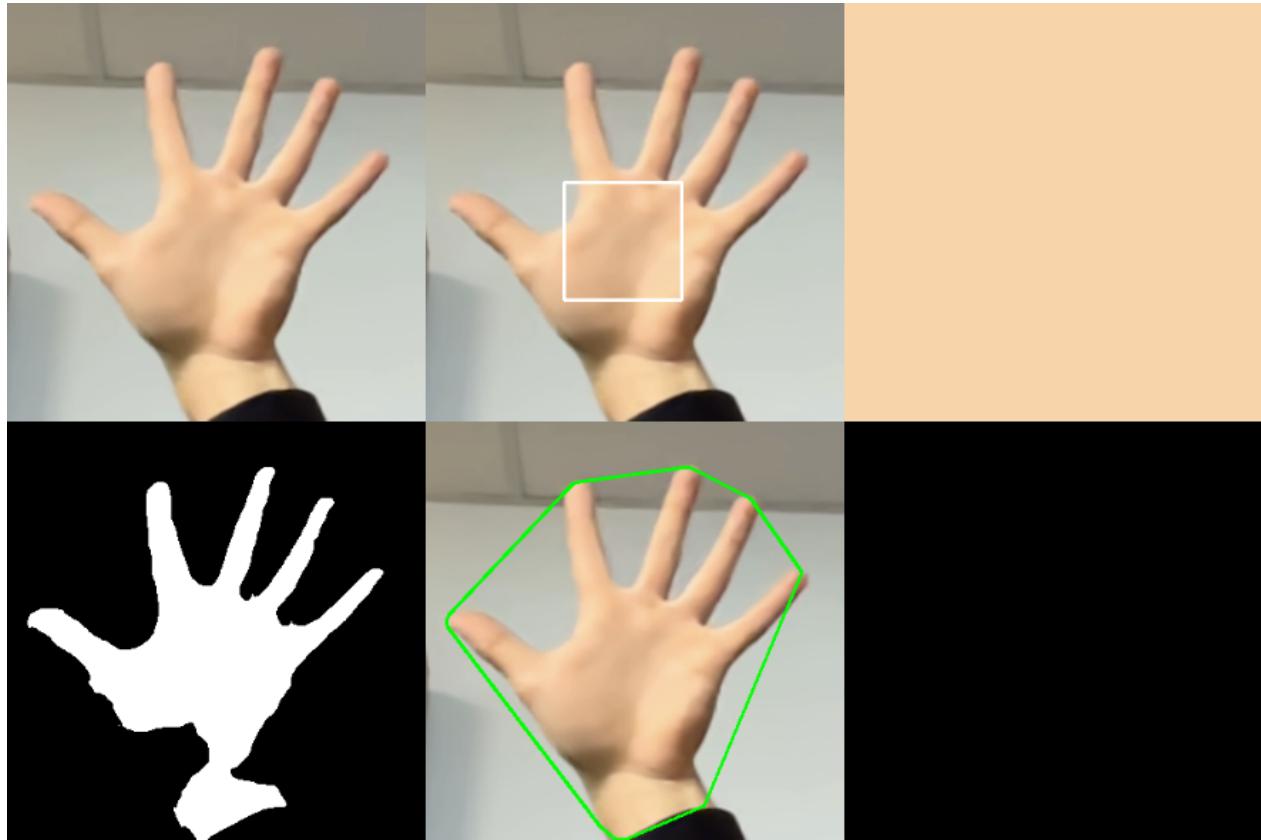


FIGURE 26 – Résultat de la fusion des deux méthodes.

Nous pouvons voir (Fig. 26) que la fusion des deux méthodes fonctionne bien. Nous avons bien détecté la main et les 5 doigts.

Cependant, cette méthode ne fonctionne ne semble fonctionner qu'avec une main ouverte et 5 doigts levés.

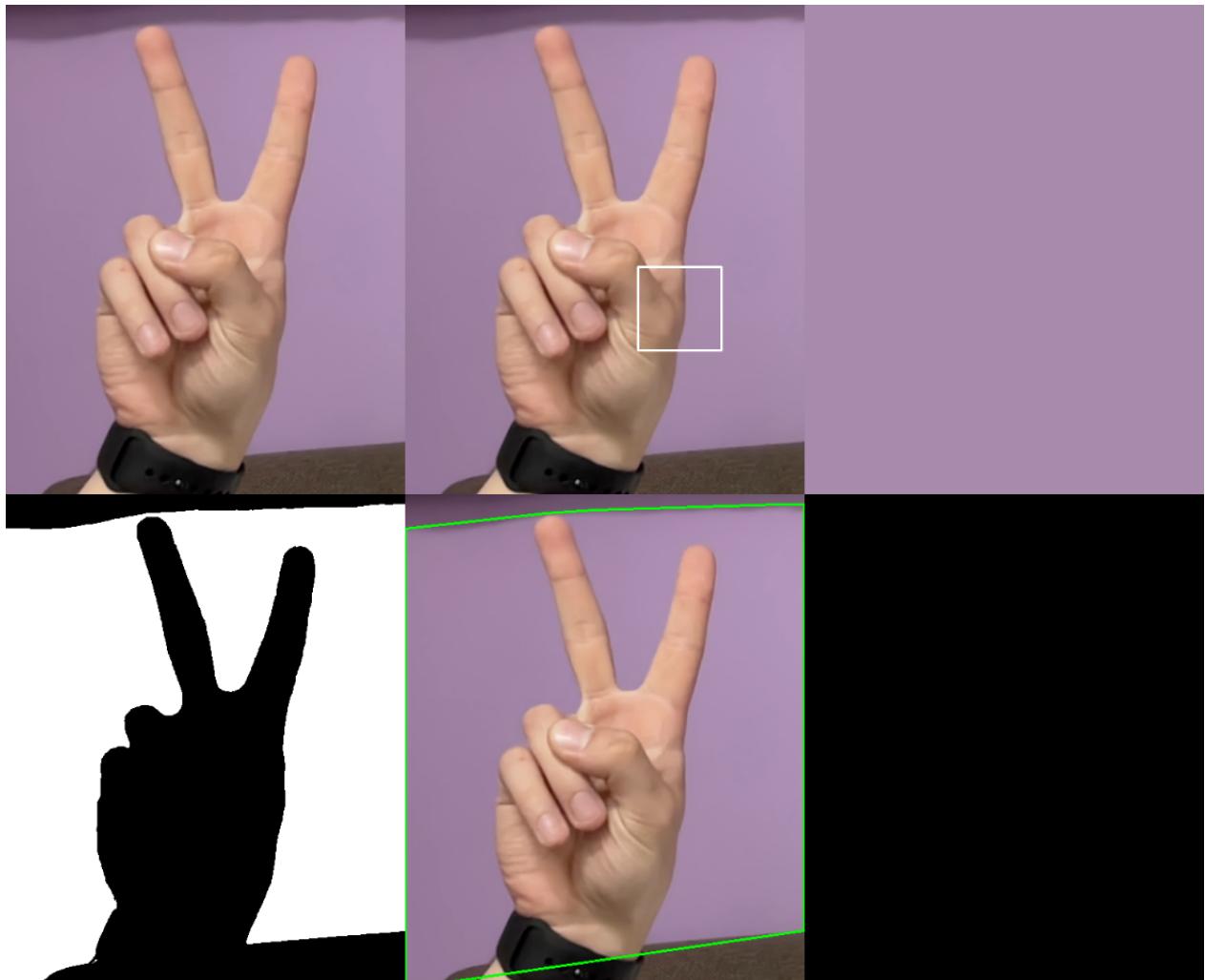


FIGURE 27 – Résultat de la fusion des deux méthodes avec 2 doigts levé.

En effet, lorsque nous avons ensuite essayé avec 2 doigts levés (Fig. 27), une partie de la main est bien détecté. Cependant, étant donné que nous récupérons la couleur majoritaire de la zone détecté, nous avons ici la couleur du fond de l'image et non de la main car même si la zone représentant une partie de la main semble être légèrement plus grande, les nuances de couleurs y sont aussi beaucoup plus nombreuses.

5.3 Conclusion

Cette méthode rencontre deux problèmes principaux. Tout d'abord, elle fonctionne beaucoup mieux sur une main ouverte avec 5 doigts levés car le classifieur a été entrainé pour reconnaître une main ouverte. De plus, récupéré la couleur majoritaire de la zone détectée ne semble pas être la meilleure méthode pour récupérer la couleur de la main. En effet, comme nous avons pu le voir précédemment, les variations dû à la luminosité ou à la qualité de l'image peuvent faire en sorte que la couleur majoritaire ne soit pas la couleur de la main. Enfin, afin d'avoir une meilleure détection, nous utilisons un paramètre "epsilon" qui permet

d'avoir une plage de données plus ou moins grande pour la teinte, la saturation et la valeur. Cependant, ce paramètre peut être problématique car il dépend de la qualité de l'image.

6 Détection des mouvements de la main

Étant donné que la fusion des deux méthodes ne fonctionne pas pour tous les cas, nous avons décidé de repartir sur une méthode où nous pouvons modifier les valeurs des paramètres pour la détection de la main.

6.1 Sans Convex Hull

6.1.1 Méthodologie

Pour la détection des doigts, nous avons créer différents masques que nous passons ensuite sur l'image. Nous déplaçons ensuite ce masque sur l'image et calculons le nombre de pixels blancs dans le masque. Si ce nombre est entre un certains seuil, alors nous considérons que le doigt est présent.

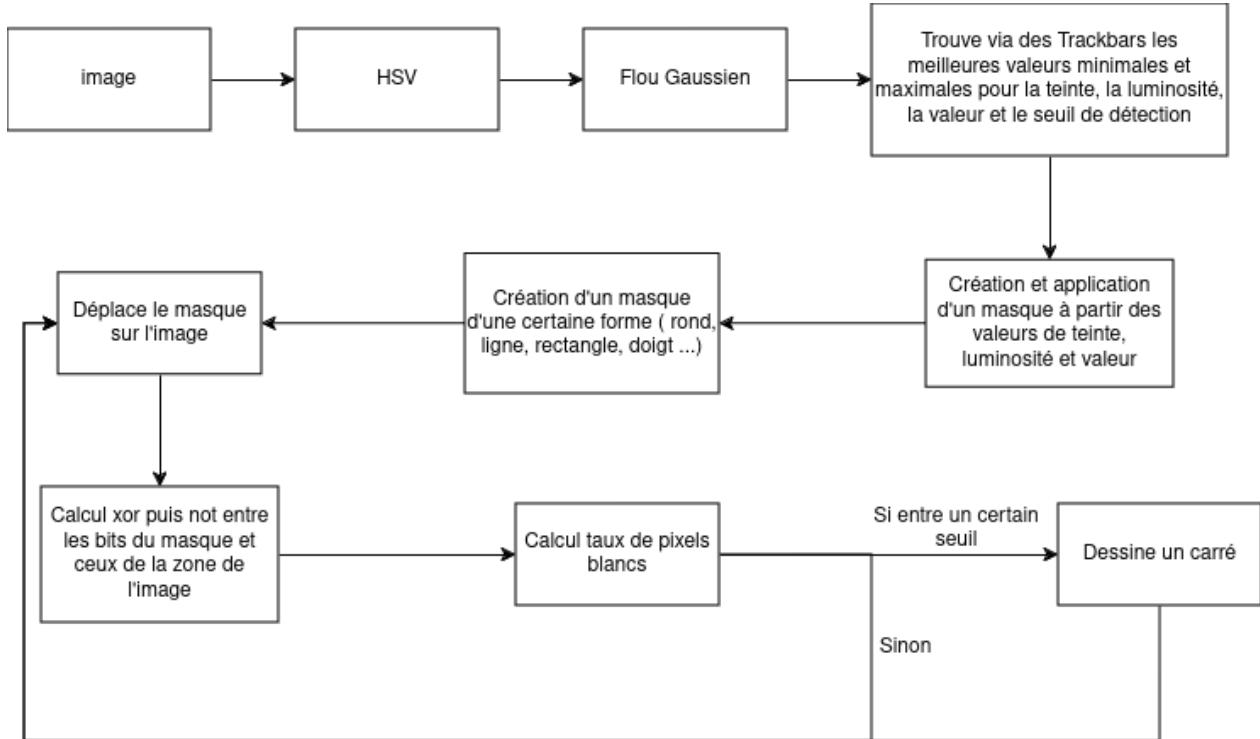


FIGURE 28 – Pipeline de la détection des doigts sans Convex Hull

6.1.2 Expériences et résultats

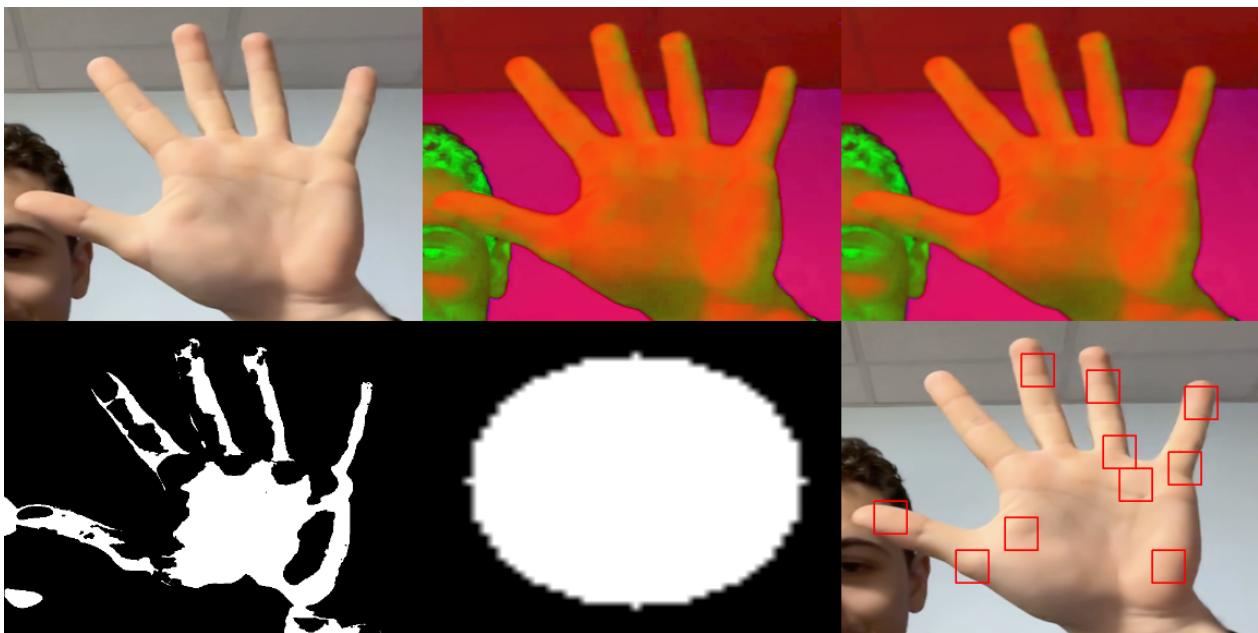


FIGURE 29 – Détection des doigts sans Convex Hull. Teinte : 10 - 43 ; Saturation : 79 - 150 ; Valeur : 174 - 237 ; Seuil : 65 - 75

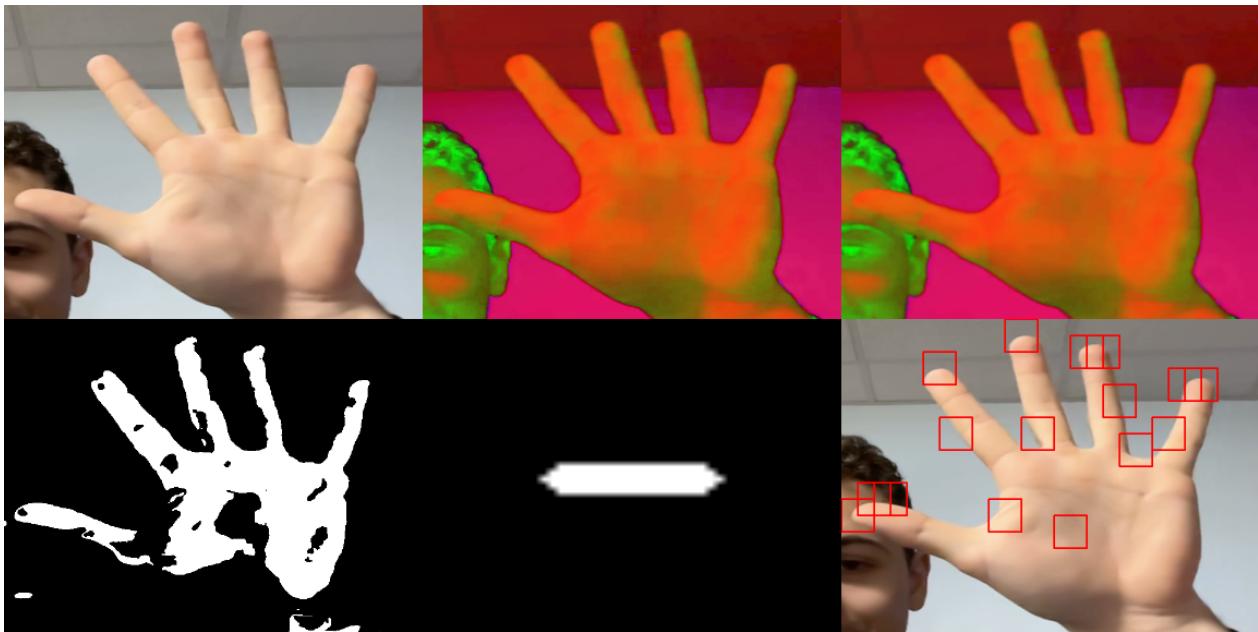


FIGURE 30 – Détection des doigts sans Convex Hull. Teinte : 9 - 41 ; Saturation : 79 - 150 ; Valeur : 202 - 255 ; Seuil : 62 - 75

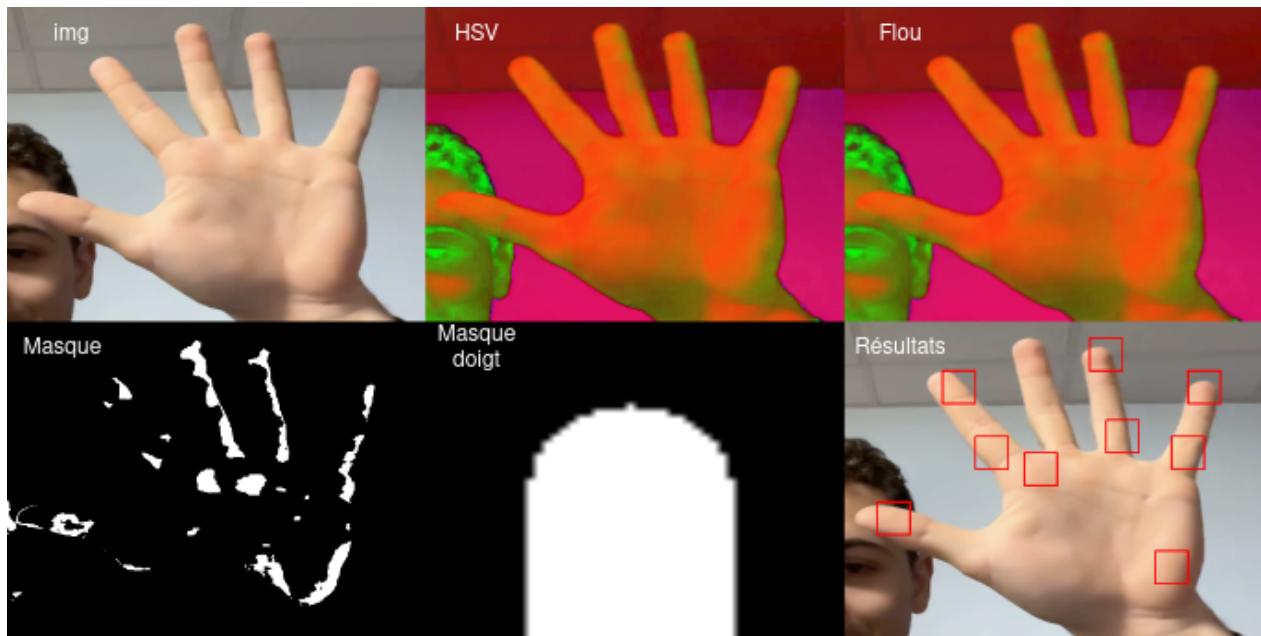


FIGURE 31 – Détection des doigts sans Convex Hull. Teinte : 8 - 67; Saturation : 97 - 128; Valeur : 185 - 239 ; Seuil : 73 - 100

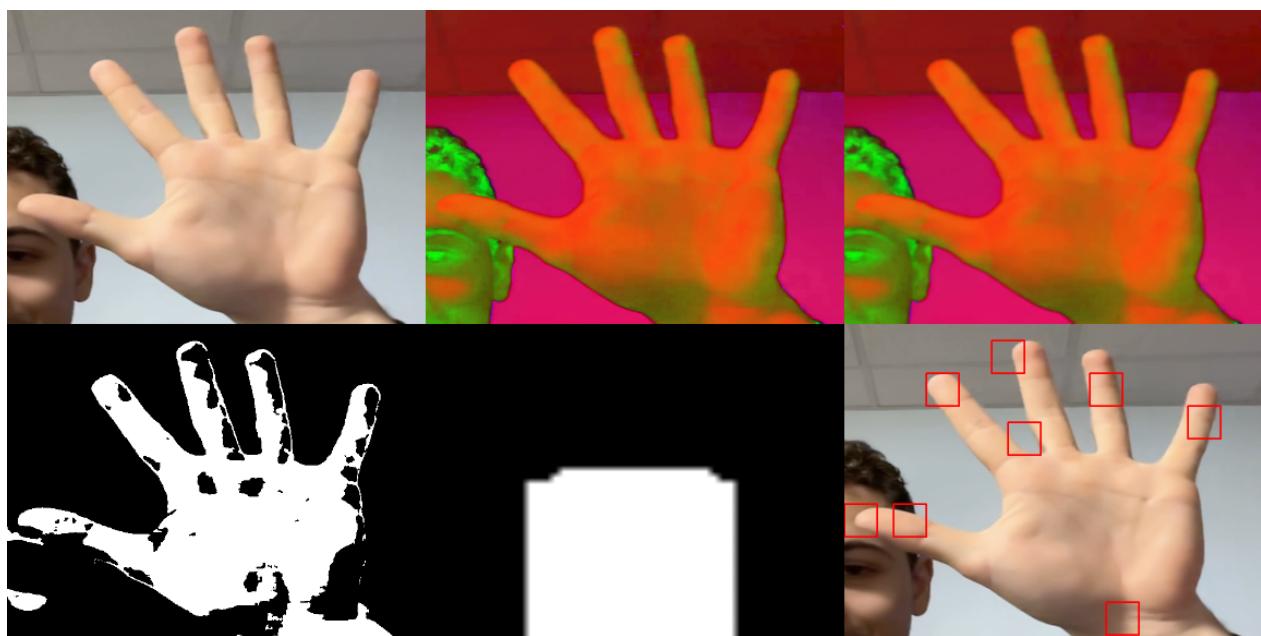


FIGURE 32 – Détection des doigts sans Convex Hull. Teinte : 8 - 59; Saturation : 66 - 98; Valeur : 112 - 255 ; Seuil : 54 - 57

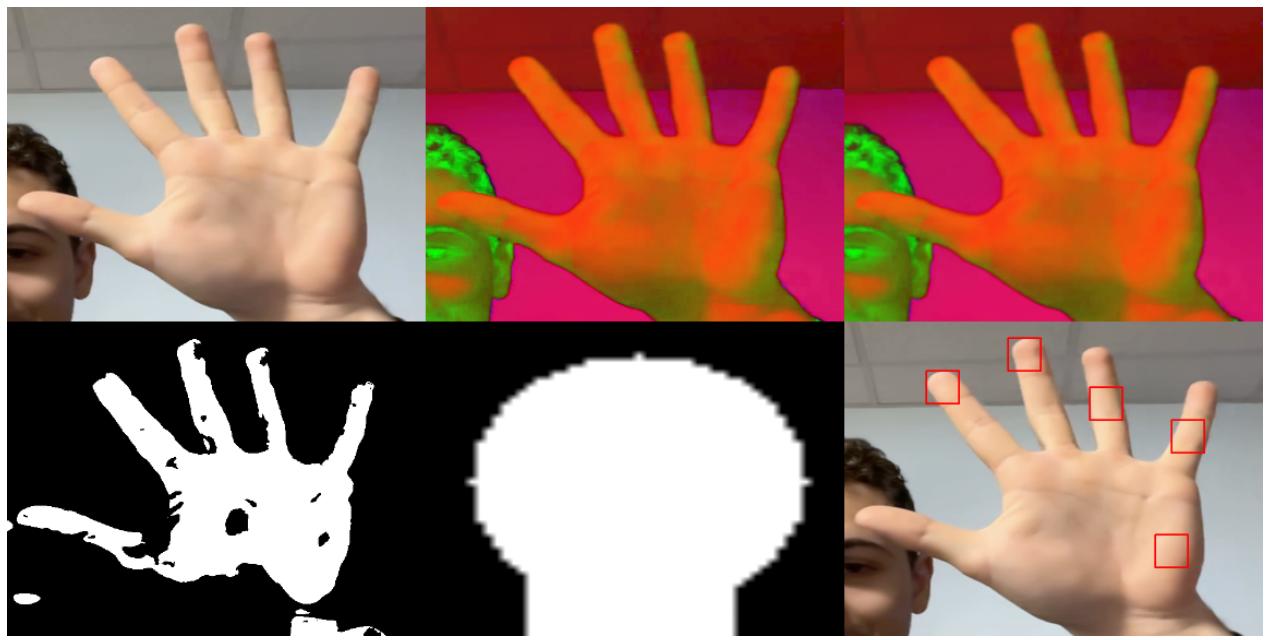


FIGURE 33 – Détection des doigts sans Convex Hull. Teinte : 10 - 72 ; Saturation : 75 - 147 ; Valeur : 193 - 255 ; Seuil : 71 - 100

6.2 Avec Convex Hull

6.2.1 Méthodologie

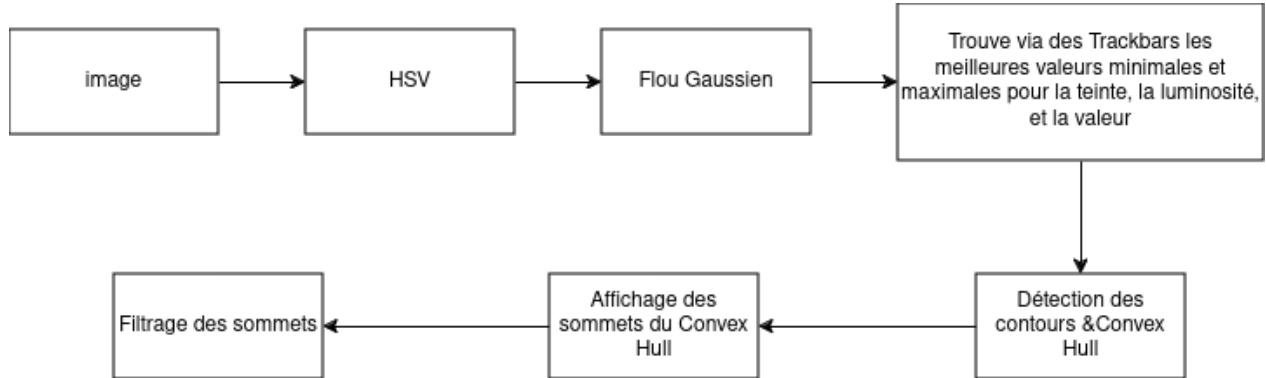


FIGURE 34 – Pipeline de la détection des doigts avec Convex Hull

6.2.2 Résultats

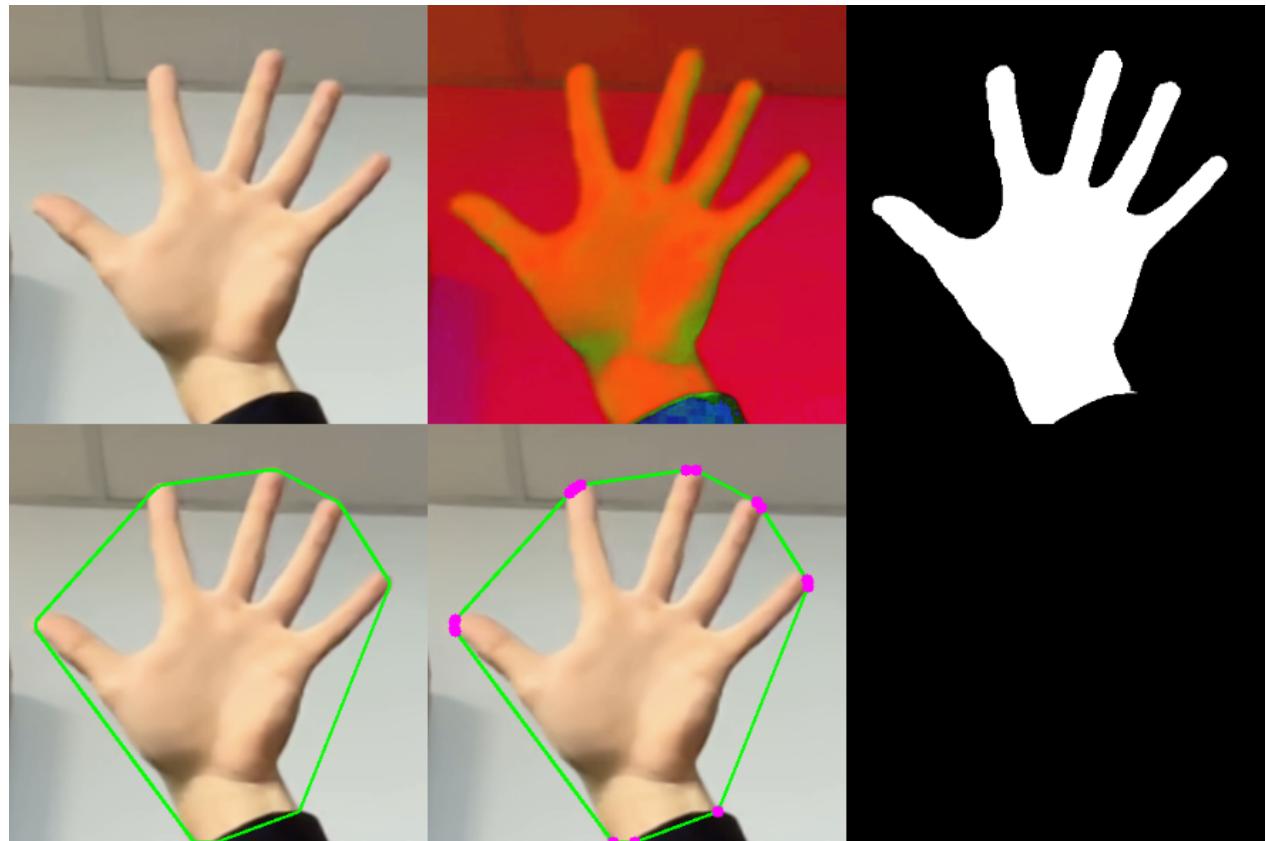


FIGURE 35 – Résultat obtenus avec Convex Hull

Comme nous pouvons le voir (Fig. 35), la détection des doigts est plutôt bonne. Nous avons bien des petits cercles qui apparaissent au bout des doigts. Cependant, étant donné que nous affichons les sommets du Convex Hull, nous avons plusieurs points au bout de chaque doigt ainsi qu'en bas de la main.

Nous avons donc essayé de filtrer les points : tout d'abord au niveau des doigts nous gardons un seul point par doigt. Ensuite, nous filtrons les points en bas de la main : si la coordonnée y d'un point est 1.5 fois inférieur à la moyenne des coordonnées y des points, alors nous le supprimons.

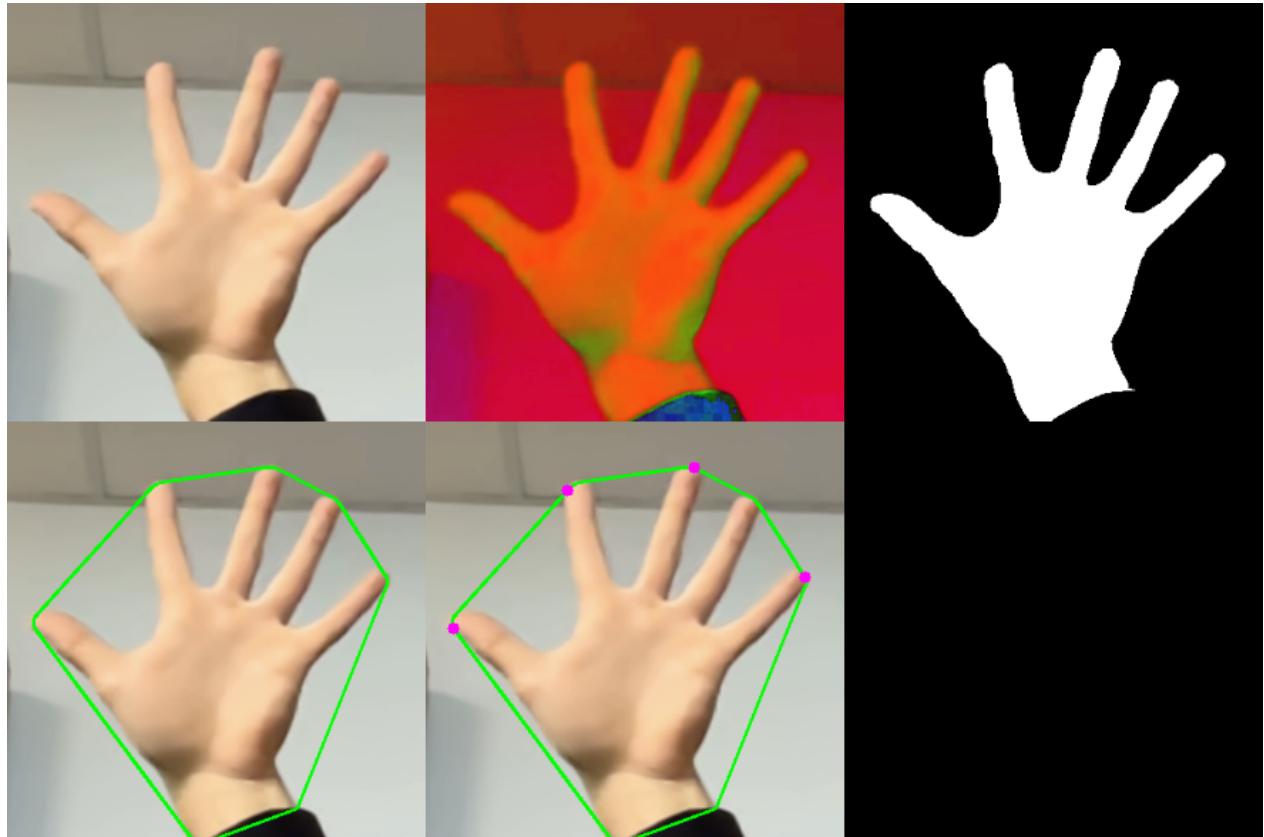


FIGURE 36 – Résultat obtenus avec Convex Hull et filtrage des points

Les résultats sont meilleurs (Fig. 36). Nous avons bien un seul point par doigt et les points en bas de la main ont été supprimés.

Nous avons donc ensuite essayé sur d'autres images avec moins de doigts levés.

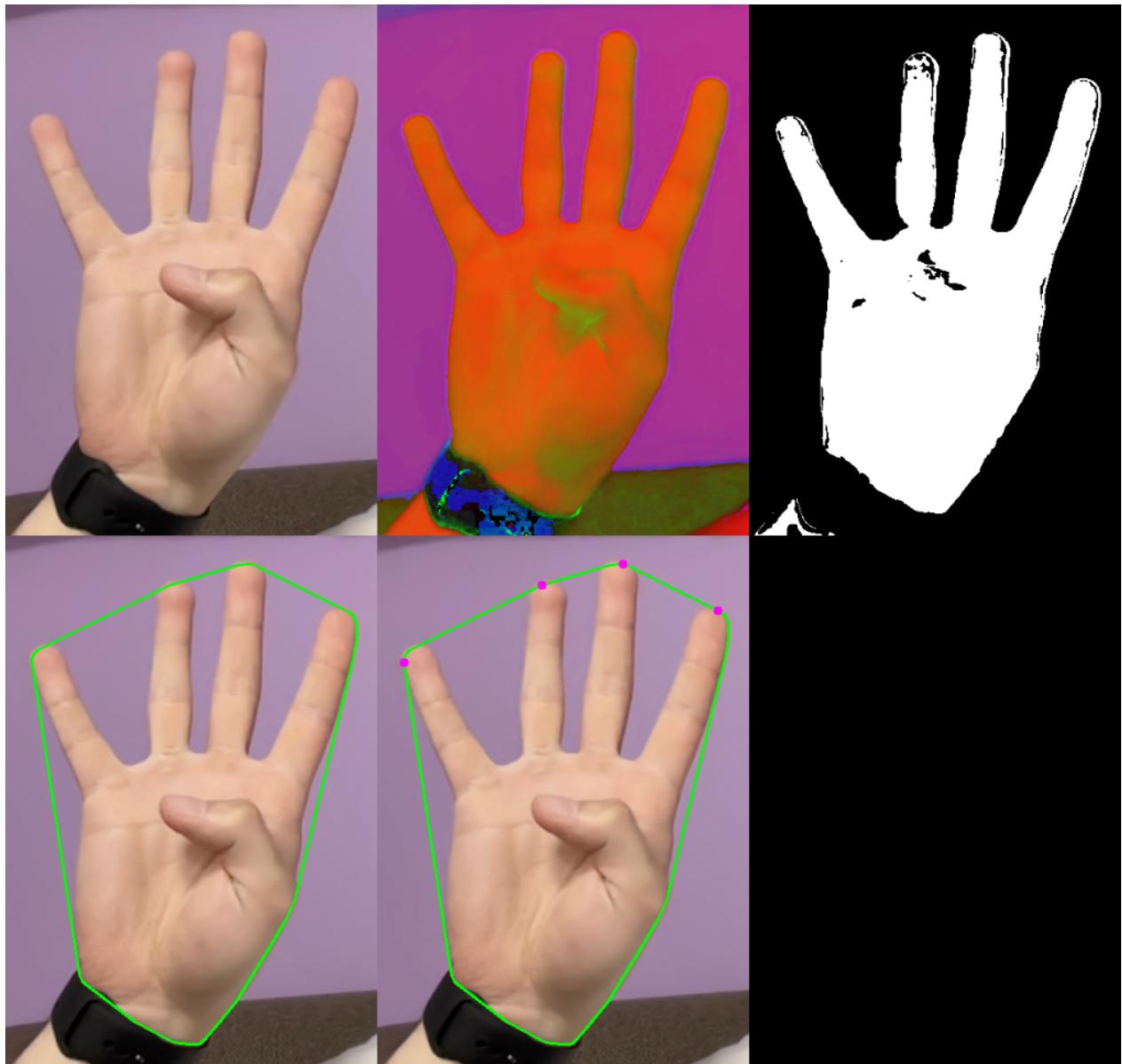


FIGURE 37 – Résultat obtenus avec Convex Hull et filtrage des points

Les résultats (Fig. 37) sont bons avec 4 doigts, nous avons bien seulement 4 points au bout de chaque doigts. Lorsque nous sommes passés à 3 doigts cependant, celà marchait moins bien.

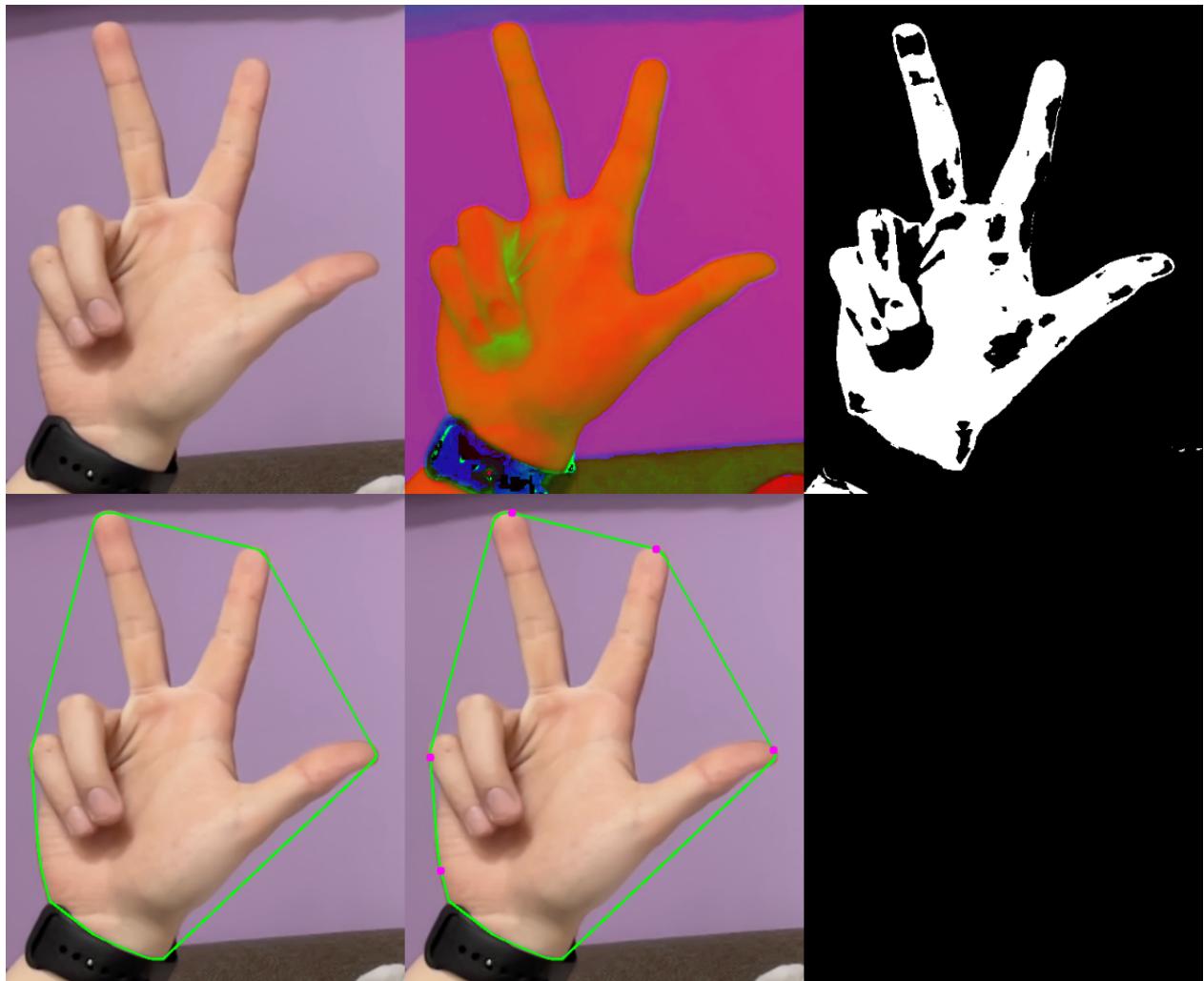


FIGURE 38 – Résultat obtenus avec Convex Hull et filtrage des points

En effet, comme nous pouvons le voir nous avons 2 points à gauche qui ne sont pas des doigts et qui n'ont pas été filtré. Étant donné que ces points étaient l'un au dessus de l'autre nous nous sommes dis que nous pouvons les filtrer en fonction de leur coordonnées x : si la coordonnée x est quasiment la même pour deux points, alors nous les supprimons.

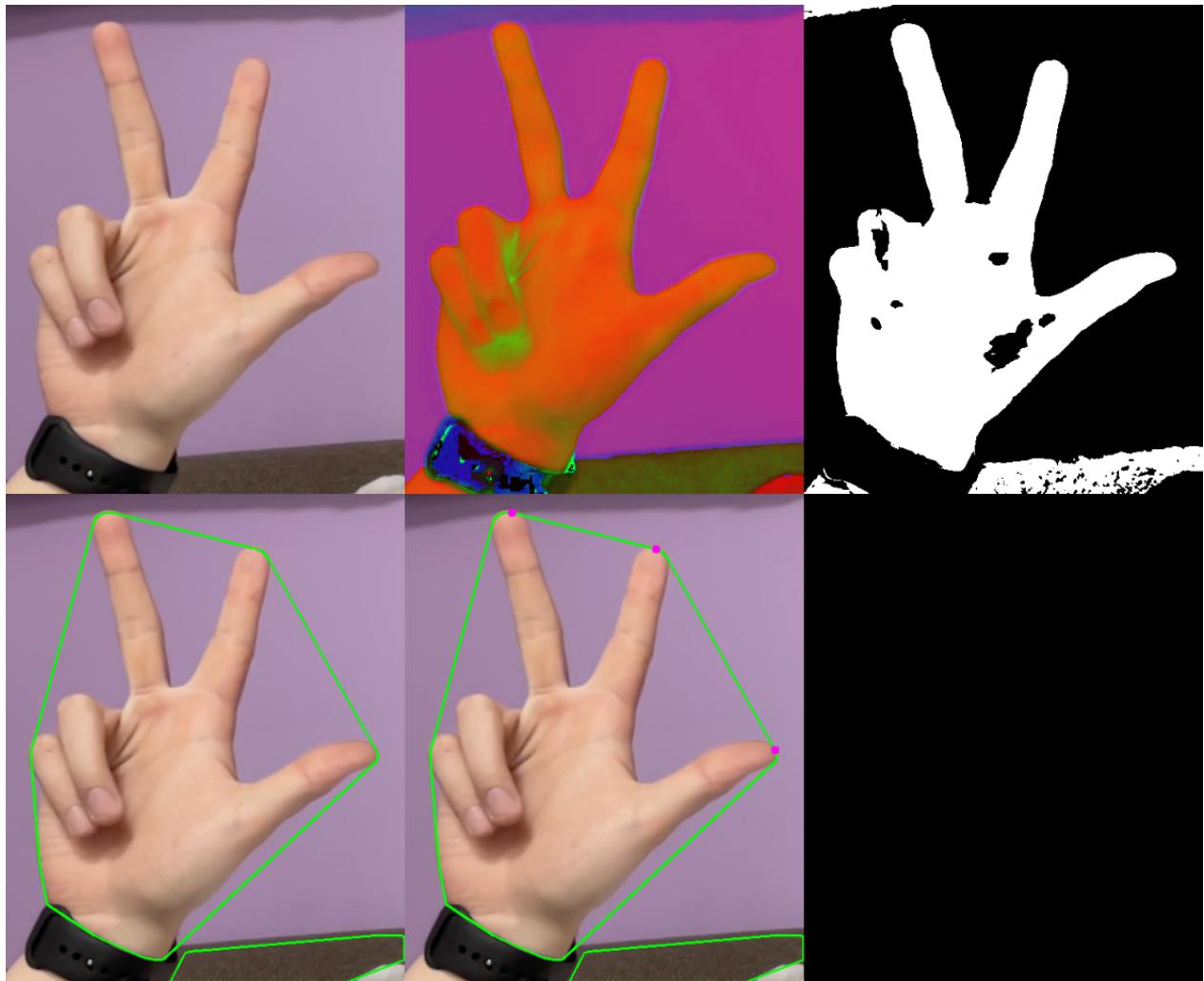


FIGURE 39 – Résultat obtenus avec Convex Hull et filtrage des points

Les résultats (Fig. 39) sont meilleurs. Nous avons bien seulement 3 points au bout de chaque doigts.

Nous sommes donc passés ensuite à 2 doigts :

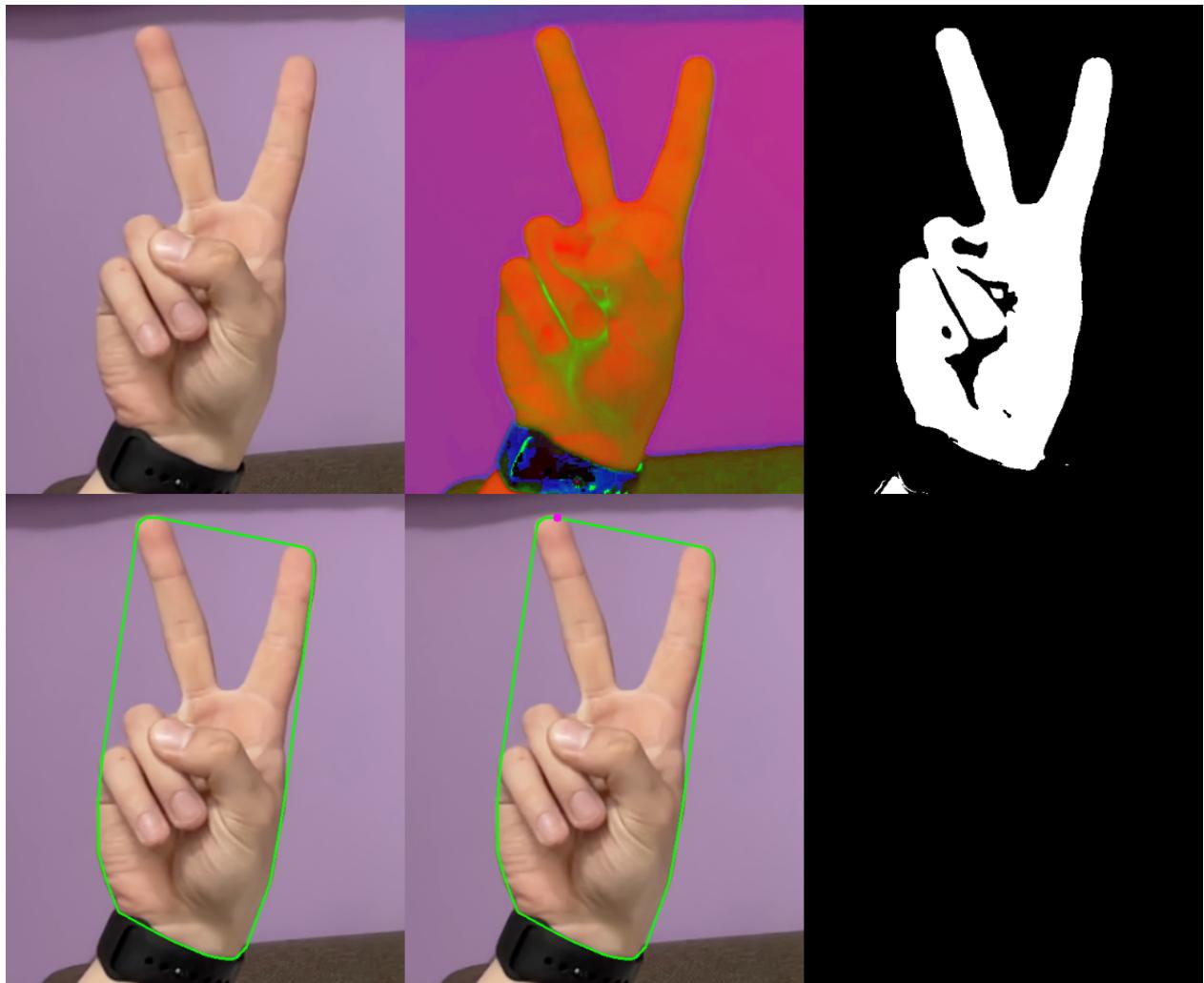


FIGURE 40 – Résultat obtenus avec Convex Hull et filtrage des points

Cependant, les résultats (Fig. 40) ne sont pas bons. Nous avons seulement un seul cercle au lieu de deux. Lorsque nous avons regardé de plus près le problème, nous nous sommes rendus compte que le cercle au niveau de l'index était supprimé car il y avait plusieurs points juste en dessous (Fig. 41).

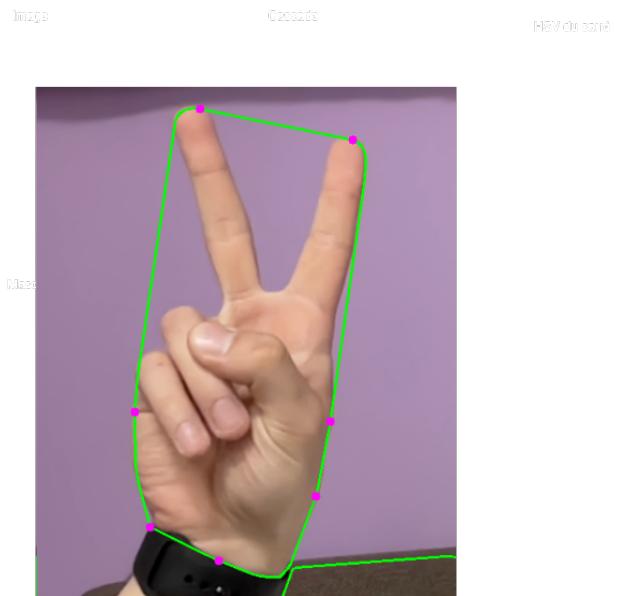


FIGURE 41 – Résultat obtenus avec Convex Hull et tous les points des sommets

Le point au niveau de l'index est donc supprimé car il y en a deux en dessous de lui qui sont quasiment sur la même ligne. Nous avons donc décidé de filtrer autrement : au lieu de supprimer tous les points qui sont quasiment sur la même vertical, nous avons décidé de pondéré les points en fonction de leur coordonnées en y. Le point le plus haut aura un poids de 1, le point le plus bas un poids de 0. Pour tous les points qui sont du coup sur une même vertical, nous regardons lequel est le plus grand et si le poids du plus grand est supérieur à 0.8 (donc si il est proche du haut), alors nous le gardons.

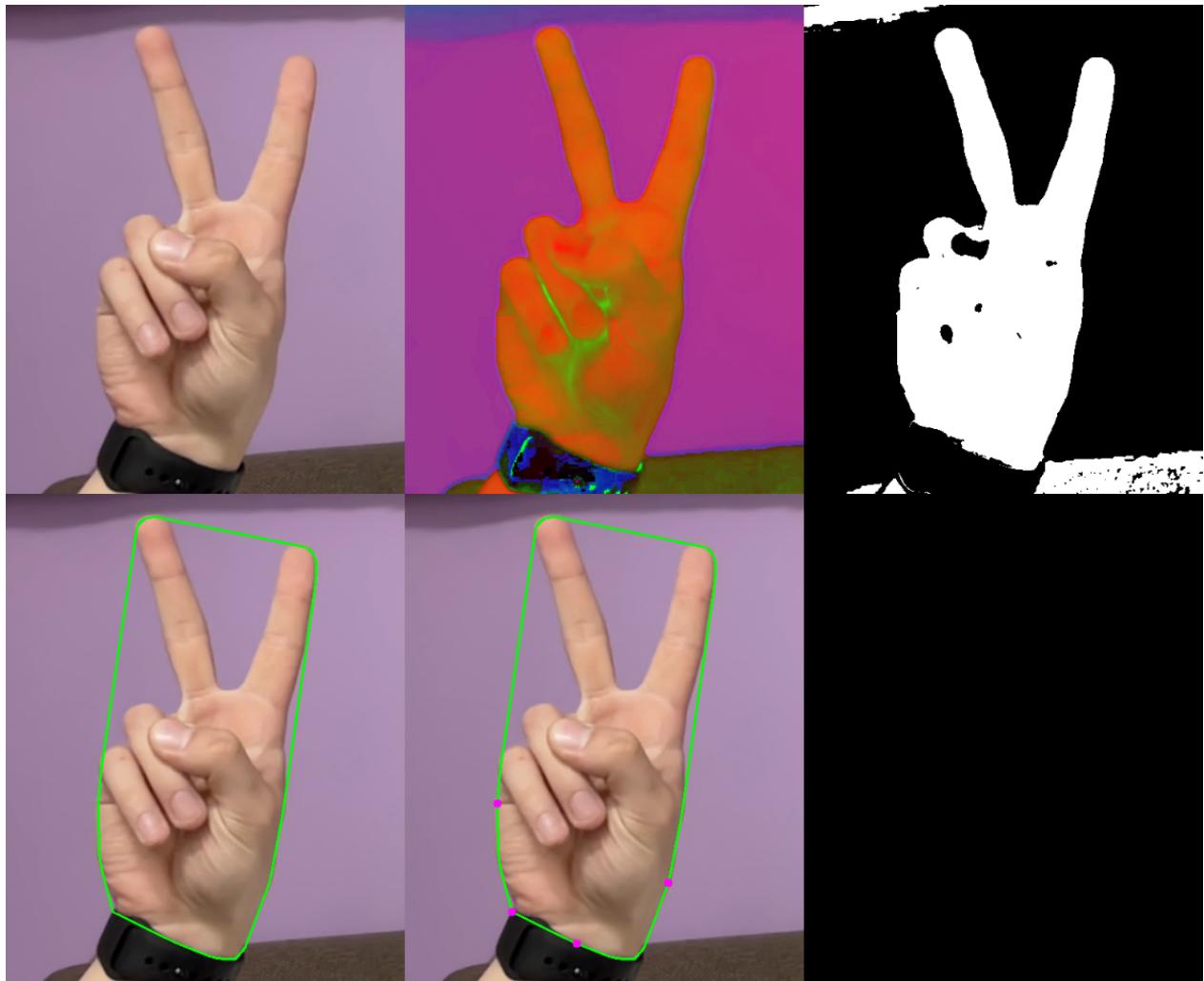


FIGURE 42 – Résultat obtenus avec Convex Hull et filtrage des points

Là, nous nous sommes rendus compte qu'il y avait un problème avec le filtrage en y . Au lieu de garder les points 1.5 fois plus petits que la moyenne, nous avons décidé de garder les points 0.5 fois plus petits que la moyenne.

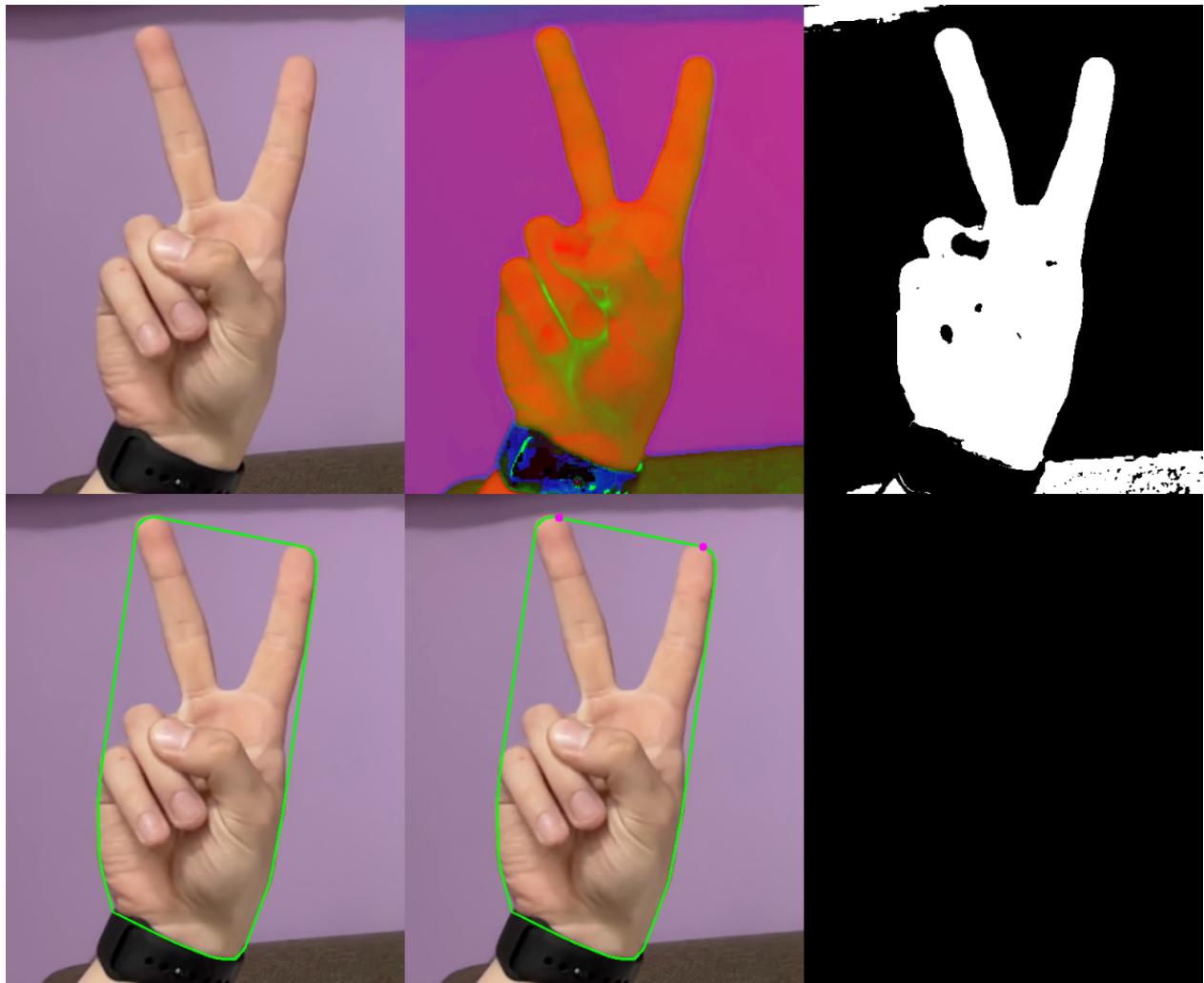


FIGURE 43 – Résultat obtenus avec Convex Hull et filtrage des points

Là les résultats sont bons (Fig. 43). Nous avons bien deux points au bout de chaque doigts.

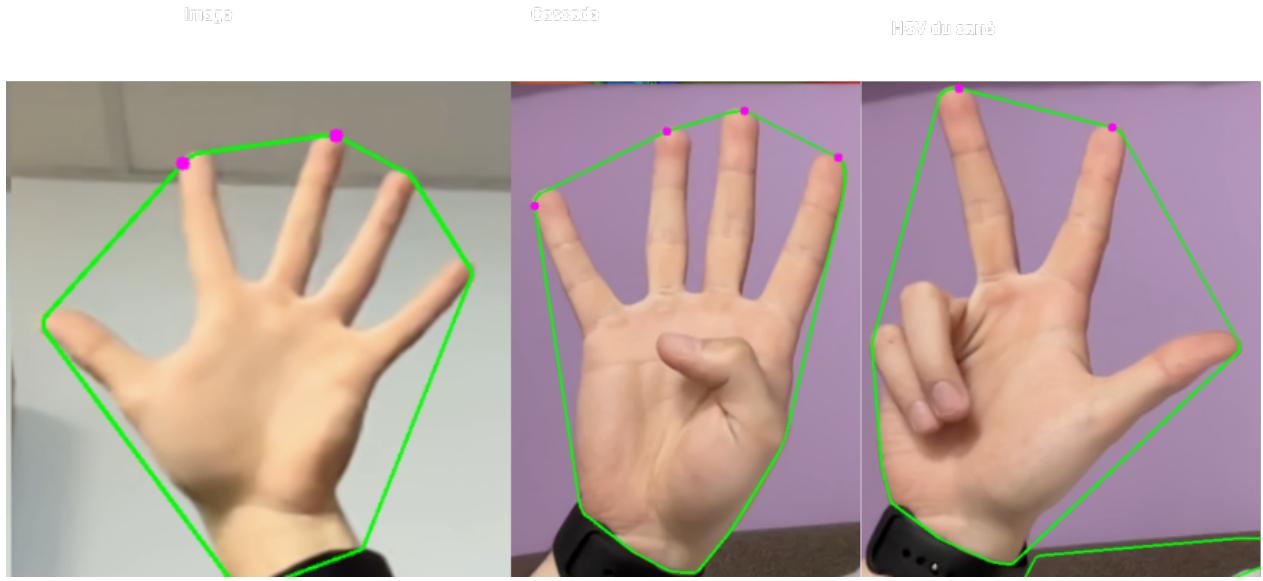


FIGURE 44 – Résultat obtenus avec Convex Hull et filtre des points

Nous avons donc re-tester avec ces nouveaux filtres sur plusieurs images avec 5, 4 et 3 doigts (Fig. 44). Les résultats ne sont pas aussi bons. En effet, nous pouvons voir qu'il n'y a que deux points sur l'image de 5 doigts et deux sur l'image de 3 doigts.

6.2.3 Conclusion

Conclusion

Annexes

Bibliographie

Glossaire

Déclaration sur l'honneur contre le plagiat

Résumé