

# Hand Gesture

# Recognition

# Using Deep Learning

**Corrado Bruschi** 

Tesi di laurea triennale in

ingegneria elettronica ed

informatica A.A. 23/24

**Relatore: Prof. Luca Lombardi** 

**Correlatore: Prof. Piercarlo Dondi** 







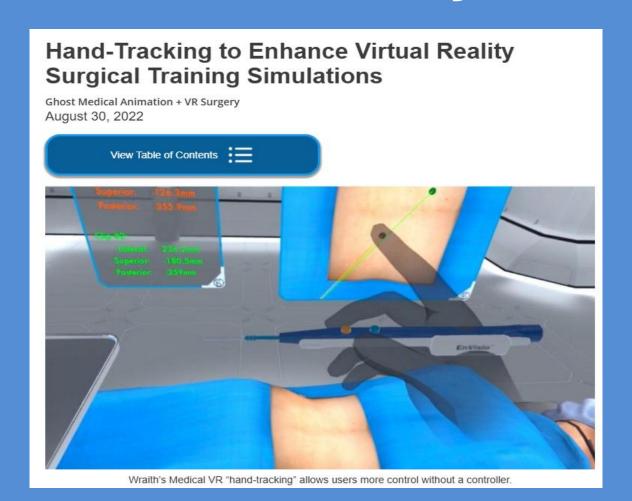


# Realtà virtuale e interazione uomo-macchina





### Sanità e chirurgia





# Accessibilità per persone con disabilità



# Panoramica del progetto







#### Elaborazione dei dati



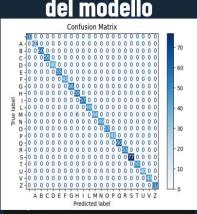








#### Valutazione e analisi del modello



Test Accuracy: 99.45%

# Struttura del modello Input layer: 63 Input layer: 1: 128 neuroni Hidden layer 1: 128 neuroni Artificate antitame (fort, a) Input layer: 1: 128 neuroni Output layer: numero gesti



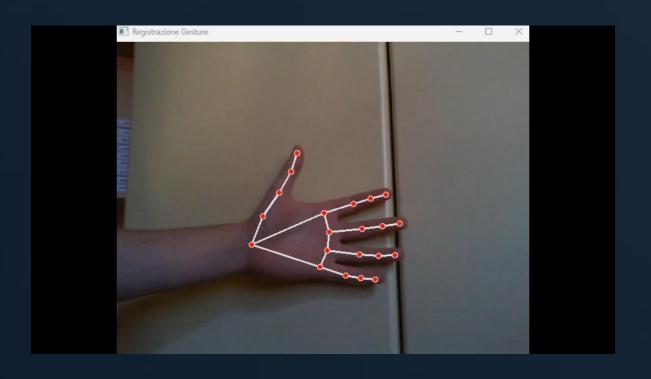
#### Risultato finale





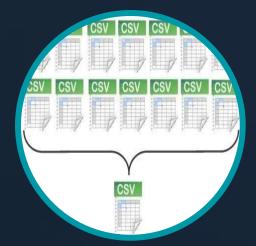
# Acquisizione dei dati

A,0.5727161169052124,0.5001065731048584,-4.2245216036462807e-07,0.527090311050415,0.4809068441390991,-6.
A,0.5323938727378845,0.5056744813919067,-4.149794676777674e-07,0.4850923418998718,0.4893525540828705,-6.
A,0.49509182572364807,0.5104509592056274,-4.674012643590686e-07,0.4460185766220093,0.49448227882385254,
A,0.4952547550201416,0.5119077563285828,-4.580847416946199e-07,0.44645118713378906,0.49418017268180847,
A,0.4948155879974365,0.5125284194946289,-4.619349454060284e-07,0.44583860039711,0.4934828579425812,-0.6.
A,0.4975087344646454,0.5107532739639282,-4.4836588131147437e-07,0.44716569781303406,0.4941759705543518,
A,0.49841105937957764,0.5094305276870728,-4.561018727144983e-07,0.4481935203075409,0.4921426475048065,A,0.49985238909721375,0.5095617771148682,-4.599317264819547e-07,0.4496195614337921,0.4928981065750122,A,0.5011440515518188,0.5073009133338928,-4.6103869522085006e-07,0.4504151940345764,0.49191832542419434,





## Elaborazione dei dati



### Pulizia e fusione



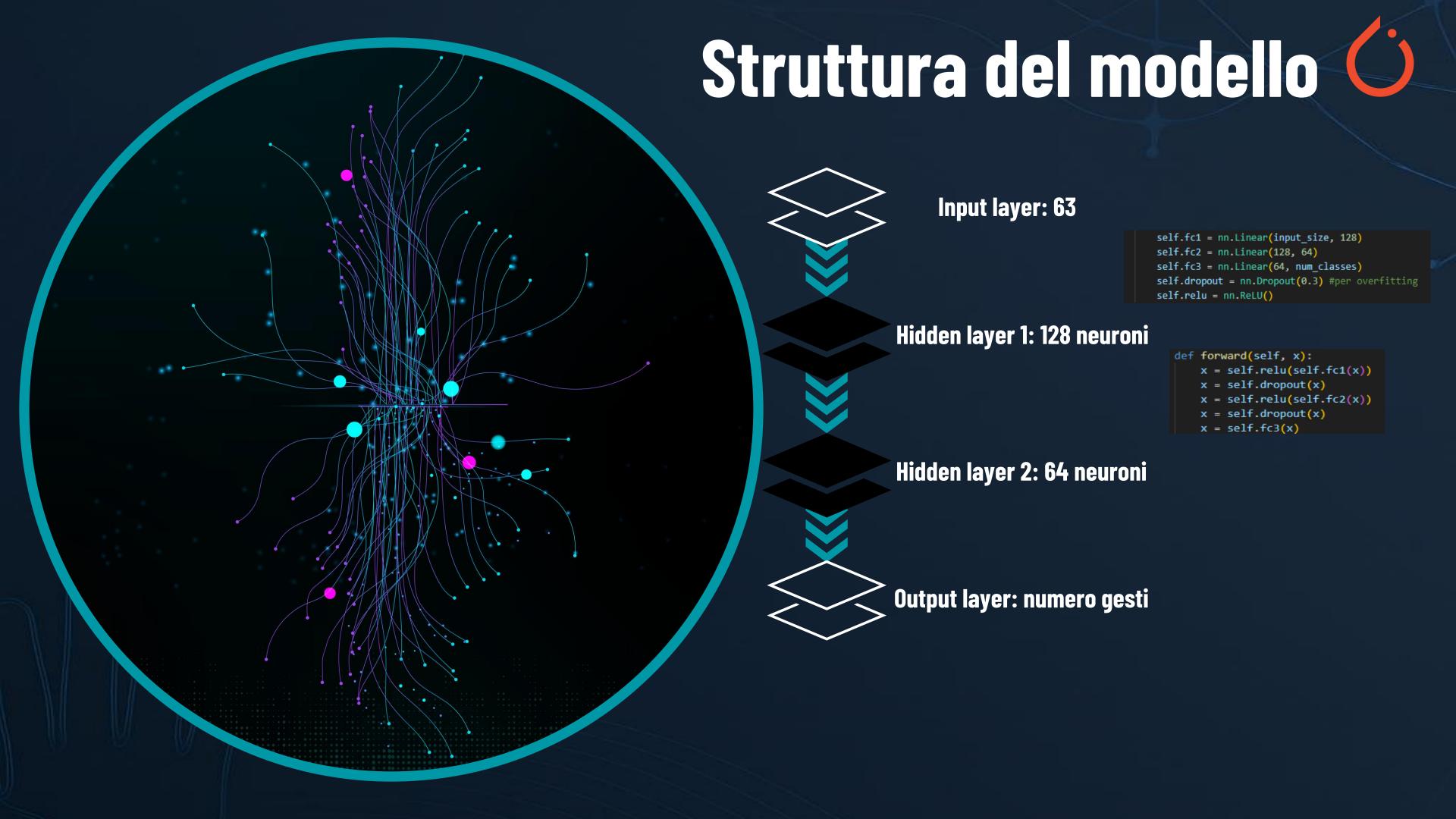
### Normalizzazione

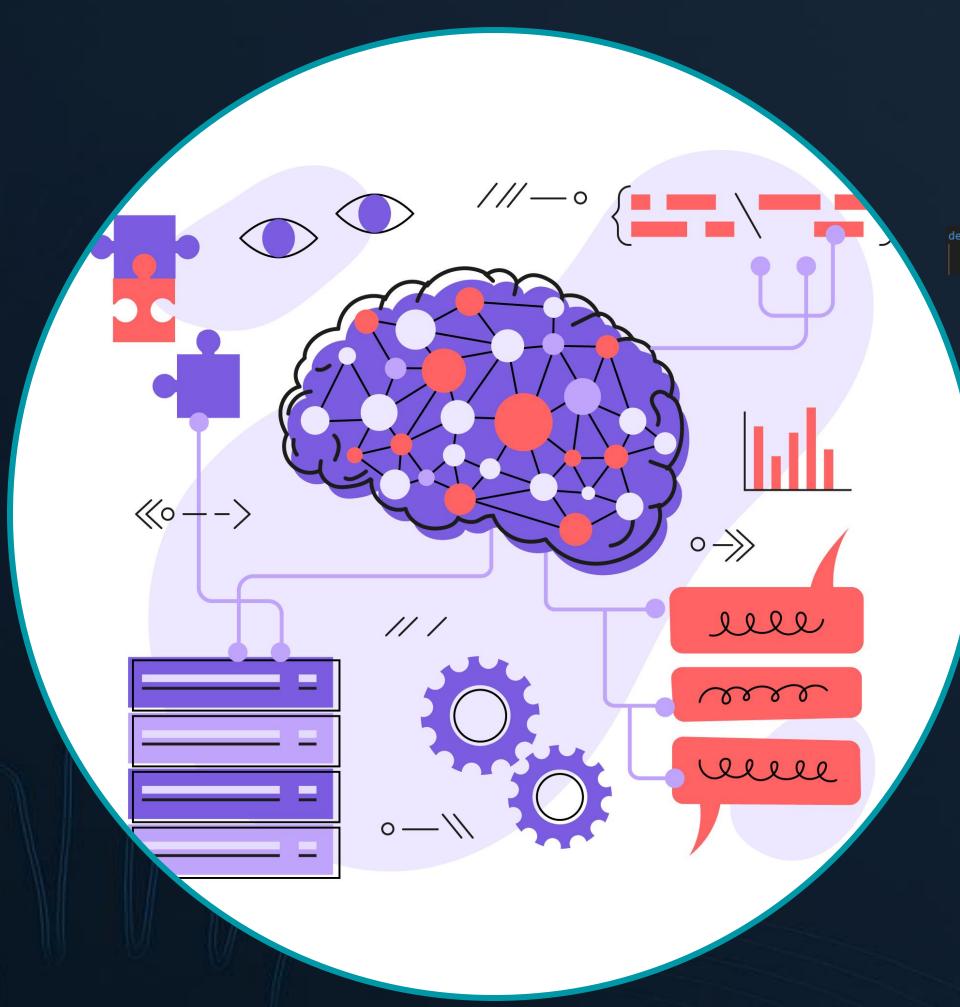
# Normalizza i dati
scaler = MinMaxScaler()
X = scaler.fit\_transform(X)



## **Encoding**

# Codifica le etichette
encoder = LabelEncoder()
y\_encoded = encoder.fit\_transform(y)





# Addestramento del modello

```
def train_model(data_dir, epochs=100, batch_size=32, learning_rate=0.001):
    # Carica i dati
    X, y, scaler, encoder = load_and_preprocess_data(data_dir)
```

optimizer = optim.Adam(model.parameters(), lr=learning\_rate)

# Addestramento

for epoch in range(epochs):

running loss = 0.0

for X\_batch, y\_batch in train\_loader:

running loss += loss.item()

loss = criterion(outputs, y\_batch)

optimizer.zero\_grad()
outputs = model(X batch)

loss.backward()
optimizer.step()

model.train()

## **Def. parametri** N° epoche, batch, LR



#### **Divisione dataset**

80% training, 20% test



### criterion = nn.CrossEntropyLoss() CrossEntropyLoss()

CrossEntropyLoss(), calcolo dell'errore



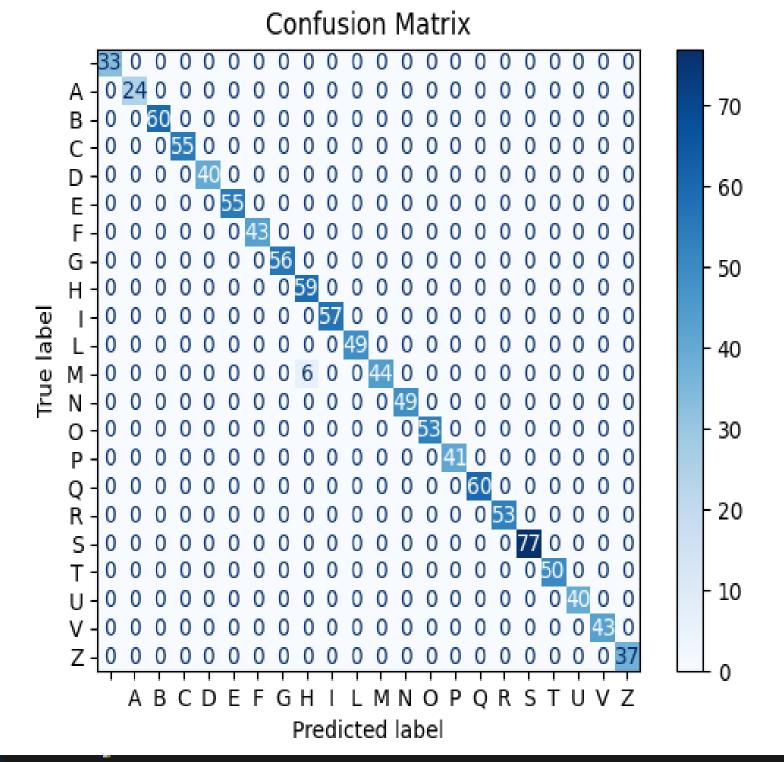
#### **Ottimizzatore**

Adam(), aggiorno i pesi per ridurre l'errore





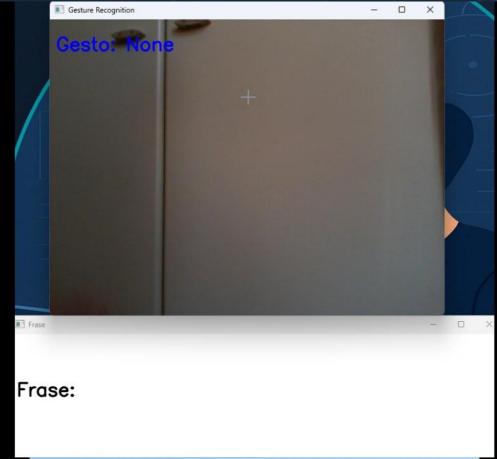
# Valutazione e analisi del modello



Test Accuracy: 99.45%



# Risultato finale





## PRO

- Semplicità nell' acquisizione dei dati
- Elevata accuratezza
- Bassa complessità computazionale
- Scalabile con più gesti

## CONTRO

- Poca variabilità nei dati di test
- Dipendenza dalle condizioni di acquisizione
- Lettura da una singola mano

## PRO

- Semplicità nell' acquisizione dei dati
- Elevata accuratezza
- Bassa complessità computazionale
- Scalabile con più gesti

# CONTRO

- Poca variabilità nei dati di test
- Dipendenza dalle condizioni di acquisizione
- Lettura da una singola mano

Considerare alfabeti alternativi

04

Permettere l'uso di entrambe le mani





02

Possibilità d'uso a distanze variabili

03

Campionare da un numero maggiore di soggetti





# Grazie a tutti

Ci sono domande?