<Feature name (hands segmentation\creating hands distance map ect…)>

General information

-הסבר כללי על מה זה אומר. מה הקלט ומה הפלט שלו. למה זה משמש

Implementation

-איך הפיצ'ר ממומש - מה הפלואו שלו, באיזה אלגוריתמים משתמש ולמה

-הסבר על האלגוריתמים המשמשים את הפיצ'ר (המעניינים שביניהם)

Assumptions and limitations

-הסבר על ההנחות שמתבצעות לטובת פעולה תקינה של האלגוריתם הכולל (השולחן הוא רוב התמונה\היד, השרוול והשולחן בגוונים שונים ויחסית רחוקים במרחב LAB, ההנחות של optical flow, **הנחות שהאלגוריתמים שמממשים אותו צריכים כדי להיות נכונים**)

Results

-תוצאות (תמונה של הפלט אם רלוונטי), להוסיף מדדים להצלחה של האלגוריתם (ג'קארד\מטריצת בלבול\גרפים (תוצאות יפים של שימוש בפרמטרים שונים? – אם יש להמציא כאלה אז זה יופי!)... חשוב לבלבל כאן את השכל!! זה סעיף לימודי שאכפת לתמי!)

- Figures רלוונטיים, טבלאות..

- Computational Analysis (tables with results for different settings) – שאלה טובה..

-מסקנה כללית על האלגוריתם (רק אם יש משהו חשוב להגיד. לא חובה)

\* לאסוף את הביבליוגרפיה שהשתמשתם כדי שנוכל לרכז הכל ולשים בסוף העבודה

Realtime adaptations

<Feature name (hands segmentation\creating hands distance map ect…)>

General information

-הסבר כללי על מה זה אומר. מה הקלט ומה הפלט שלו. למה זה משמש

Implementation

-איך הפיצ'ר ממומש - מה הפלואו שלו, באיזה אלגוריתמים משתמש ולמה

-הסבר על האלגוריתמים המשמשים את הפיצ'ר (המעניינים שביניהם)

Assumptions and limitations

-הסבר על ההנחות שמתבצעות לטובת פעולה תקינה של האלגוריתם הכולל (השולחן הוא רוב התמונה\היד, השרוול והשולחן בגוונים שונים ויחסית רחוקים במרחב LAB, ההנחות של optical flow, **הנחות שהאלגוריתמים שמממשים אותו צריכים כדי להיות נכונים**)

Results

-תוצאות (תמונה של הפלט אם רלוונטי), להוסיף מדדים להצלחה של האלגוריתם (ג'קארד\מטריצת בלבול\גרפים (תוצאות יפים של שימוש בפרמטרים שונים? – אם יש להמציא כאלה אז זה יופי!)... חשוב לבלבל כאן את השכל!! זה סעיף לימודי שאכפת לתמי!)

- Figures רלוונטיים, טבלאות..

- Computational Analysis (tables with results for different settings) – שאלה טובה..

-מסקנה כללית על האלגוריתם (רק אם יש משהו חשוב להגיד. לא חובה)

\* לאסוף את הביבליוגרפיה שהשתמשתם כדי שנוכל לרכז הכל ולשים בסוף העבודה

Realtime adaptations

<Feature name (hands segmentation\creating hands distance map ect…)>

General information

-הסבר כללי על מה זה אומר. מה הקלט ומה הפלט שלו. למה זה משמש

Implementation

-איך הפיצ'ר ממומש - מה הפלואו שלו, באיזה אלגוריתמים משתמש ולמה

-הסבר על האלגוריתמים המשמשים את הפיצ'ר (המעניינים שביניהם)

Assumptions and limitations

-הסבר על ההנחות שמתבצעות לטובת פעולה תקינה של האלגוריתם הכולל (השולחן הוא רוב התמונה\היד, השרוול והשולחן בגוונים שונים ויחסית רחוקים במרחב LAB, ההנחות של optical flow, **הנחות שהאלגוריתמים שמממשים אותו צריכים כדי להיות נכונים**)

Results

-תוצאות (תמונה של הפלט אם רלוונטי), להוסיף מדדים להצלחה של האלגוריתם (ג'קארד\מטריצת בלבול\גרפים (תוצאות יפים של שימוש בפרמטרים שונים? – אם יש להמציא כאלה אז זה יופי!)... חשוב לבלבל כאן את השכל!! זה סעיף לימודי שאכפת לתמי!)

- Figures רלוונטיים, טבלאות..

- Computational Analysis (tables with results for different settings) – שאלה טובה..

-מסקנה כללית על האלגוריתם (רק אם יש משהו חשוב להגיד. לא חובה)

\* לאסוף את הביבליוגרפיה שהשתמשתם כדי שנוכל לרכז הכל ולשים בסוף העבודה

Realtime adaptations

<Feature name (hands segmentation\creating hands distance map ect…)>

General information

-הסבר כללי על מה זה אומר. מה הקלט ומה הפלט שלו. למה זה משמש

Implementation

-איך הפיצ'ר ממומש - מה הפלואו שלו, באיזה אלגוריתמים משתמש ולמה

-הסבר על האלגוריתמים המשמשים את הפיצ'ר (המעניינים שביניהם)

Assumptions and limitations

-הסבר על ההנחות שמתבצעות לטובת פעולה תקינה של האלגוריתם הכולל (השולחן הוא רוב התמונה\היד, השרוול והשולחן בגוונים שונים ויחסית רחוקים במרחב LAB, ההנחות של optical flow, **הנחות שהאלגוריתמים שמממשים אותו צריכים כדי להיות נכונים**)

Results

-תוצאות (תמונה של הפלט אם רלוונטי), להוסיף מדדים להצלחה של האלגוריתם (ג'קארד\מטריצת בלבול\גרפים (תוצאות יפים של שימוש בפרמטרים שונים? – אם יש להמציא כאלה אז זה יופי!)... חשוב לבלבל כאן את השכל!! זה סעיף לימודי שאכפת לתמי!)

- Figures רלוונטיים, טבלאות..

- Computational Analysis (tables with results for different settings) – שאלה טובה..

-מסקנה כללית על האלגוריתם (רק אם יש משהו חשוב להגיד. לא חובה)

\* לאסוף את הביבליוגרפיה שהשתמשתם כדי שנוכל לרכז הכל ולשים בסוף העבודה

Realtime adaptations