



Ecole Polytechnique de l'Université François Rabelais de Tours Département Informatique 64 avenue Jean Portalis 37200 Tours, France Tél. +33 (0)2 47 36 14 14 www.polytech.univ-tours.fr

Projet Recherche & Développement 2015-2016

Application d'aide à l'interaction homme/machine pour les personnes handicapées

Liste des intervenants

Nom	Mail	Qualité
Florian Tissier	florian.tissier@etu.univ-tours.fr	Étudiant DI5
Mohamed Slimane	mohamed.slimane@univ-tours.fr	Tuteur académique, Département infomatique
Donatello Conte	donetello.conte@univ-tours.fr	Tuteur académique, Département infomatique

Avertissement

Ce document a été rédigé par Florian Tissier susnommé les auteurs.

L'école polytechnique de l'université François Rabelais de Tours est représentée par Mohamed Slimane et Donatello Conte susnommé les tuteurs académiques.

Par l'utilisation de ce modèle de document, l'ensemble des intervenants du projet acceptent les conditions définies ci-après.

Les auteurs reconnaissent assumer l'entière responsabilité du contenu du document ainsi que toutes suites judiciaires qui pourraient en découler du fait du non respects des lois ou des droits d'auteur.

Les auteurs attestent que les propos du document sont sincères et assument l'entière responsabilité de la véracité des propos.

Les auteurs attestent ne pas s'approprier le travail d'autrui et que le document ne contient aucun plagiat.

Les auteurs attestent que le document ne contient aucun propos diffamatoire ou condamnable devant la loi

Les auteurs reconnaissent qu'ils ne peuvent diffuser ce document en partie ou en intégralité sous quelque forme que ce soit sans l'accord préalable des tuteurs académiques.

Les auteurs autorisent l'école polytechnique de l'université François Rabelais de Tours à diffuser tout ou partie de ce document, sous quelque forme que ce soit, y compris après transformation en citant la source. Cette diffusion devra se faire gracieusement et être accompagnée du présent avertissement.

Pour citer ce document :

Florian Tissier, *Application d'aide à l'interaction homme/machine pour les personnes handicapées*, Projet Recherche & Développement, Ecole Polytechnique de l'Université François Rabelais de Tours, Tours, France, 2015-2016.

```
@mastersthesis{
    author={Tissier, Florian},
    title={Application d'aide à l'interaction homme/machine pour les personnes handicapées},
    type={Projet Recherche & Développement},
    school={Ecole Polytechnique de l'Université François Rabelais de Tours},
    address={Tours, France},
    year={2015-2016}
}
```

Table des matières

	Intr	oductio	on et prés	sentation du projet	1
Ι	Red	chercl	ne		2
1	Émo	otions u	ıniversel	les et mouvements du visage	3
	1	Les 7	émotions	universelles	3
	2	Le FA	CS		4
	3	La noi	rme MPE	G-4	5
2	État	de l'ar	t		7
	1	3D			8
		1.1	Techniq	ues d'acquisition	8
			1.1.1	Reconstruction à partir d'une image	8
			1.1.2	Lumière structurée	8
			1.1.3	Stéréo photométrique	8
			1.1.4	Stéréo multi-vue	9
		1.2	Disposit	tifs d'acquisition d'images	10
			1.2.1	Kinect	10
			1.2.2	Minolta Vivid 910	10
		1.3	Base de	données de visages 3D	11
			1.3.1	BU-3DFE	11
			1.3.2	BU-4DFE	12
			1.3.3	Bosphorus 3D Face Database	12
			1.3.4	Comparaison des différentes bases de données 3D	13
	2	2D			14
		2.1	Disposit	tifs d'acquisition d'images 2D	14
		2.2	Bases de	e données de visages 2D	15

II Développement	16
Conclusion	17
Annexes	18
A Ma première annexe	19

Table des matières

Table des figures

1	Émo	otions universelles et mouvements du visage	
	1	Exemples d'AUs	4
	2	Quelques Facial Features Points utilisés par la norme MPEG-4	5
	3	Facial Animation Parameter Units utilisés par la norme MPEG-4	6
2	État	de l'art	
	1	Reconstruction d'un visage 2D (1) en 3D (2) grâce à la méthode 3DMM	8
	2	Exemple de lumière structurée	9
	3	Exemple de reconstruction d'un objet grâce à la stéréo photométrique	9
	4	Version 2 de la Kinect de Microsoft	10
	5	Minolta Vivid 910	11
	6	Comparatif de la qualité entre Kinect et Minolta	11
	7	Exemple de données contenues dans BU-3DFE	12
	8	Exemple de données contenues dans la base de données Bosphorus	12
	9	Exemple de caméra PTZ	14

Liste des tableaux

1	Émotions universelles et mouvements du visage			
	1	Exemple de Facial Action Parameters	5	
2	État	t de l'art		
	1	Comparaison de bases de données 3D	13	



L'interaction entre les hommes et les machines a toujours été un enjeu de taille. Arriver à faire communiquer un ordinateur avec un être humain est un défi de tous les jours et est de plus en plus présent dans notre quotidien. Nous pouvons par exemple cité *Siri* d'Apple qui permet de communiquer avec son smartphone simplement en parlant.

C'est dans cet optique de facilitation du quotidien grâce à l'interaction avec une machine que mon projet prend place.

Monsieur Slimane étant membre d'une association s'occupant de personnes handicapées, il souhaitait pouvoir aider et faciliter la vie de ces derniers via un projet réalisé au sein de l'école.

Dans ce projet de recherche et développement, mon but est de construire un système permettant, à partir d'un flux vidéo acquis grâce à une caméra, de détecter l'expression du visage actuelle d'une personne handicapée dans le but de réaliser certaines actions pouvant améliorer son bien être.

Ce rapport va donc se diviser en deux grandes parties : tout d'abord la partie Recherche qui va contenir l'état de l'art en matière de reconnaissance faciale d'émotions ainsi que toutes les bases théoriques dont j'aurais besoin par la suite. La deuxième partie est la partie Développement qui va se concentrer sur les différentes étapes du développement de cette application d'aide aux personnes handicapées.

Dans la partie Recherche de ce rapport, je vais tout d'abord vous présenter les sept émotions universelles ainsi que deux normes majeures permettant de définir les mouvements du visages qui composent une expression.

Je vous présenterai ensuite les différentes techniques permettant de capturer un visage et de reconnaître une émotion, tout d'abord en 3D puis en 2D, ainsi que les avantages et inconvénients de chacune de ces techniques. Dans chacune de ces étapes, je présenterai l'état de l'art actuelle en terme de matériel, de méthodes et également de base de données disponibles.

Je continuerai ensuite en présentant les différentes étapes nécessaires à la construction d'un système de reconnaissance faciale d'émotions performant et efficace.

Je finirai ensuite par définir concrètement de quoi se compose chaque partie de l'application que j'ai développé, ainsi que les choix qui ont permit cette définition.

Dans la partie Développement, [rédaction en deuxième partie de l'année]

Première partie

Recherche

Émotions universelles et mouvements du visage

Ce chapitre va me permettre d'introduire les notions nécessaires à la décomposition et donc à la reconnaissance d'une expression faciale et de son émotion associée.

Pour un simple sourire, nous utilisons une vingtaine de muscles (les muscles zygomatiques), il ne peut donc pas être décrit par un seul mouvement du visage mais plusieurs. C'est exactement la même chose pour une expression, on ne la reconnaît que grâce à l'ensemble des mouvements faciaux qui la composent. C'est sur ce principe qu'on était crée les deux normes de description des mouvements du visage que je vais vous présenter : le FACS et MPEG-4.

L'utilisation de l'une ou l'autre de ces normes permet de définir entièrement le spectre des mouvements rentrant en jeu dans n'importe quelle émotion.

Mais tout d'abord, je vais vous introduire les sept émotions universelles qui seront utilisées tout au long de mon projet et donc de ce rapport.

1 Les 7 émotions universelles

A ce jour, il a été démontré qu'il existait 7 émotions qui partagent une expression universellement compréhensible.

On considère qu'une émotion possède une expression universelle si tout individu est capable d'exprimer cette émotion et est également capable de la reconnaître et de l'interpréter chez autrui.

Les sept émotions universelles sont donc les suivantes :

- la neutralité
- la joie
- la tristesse
- la colère
- la peur
- la surprise
- le dégoût

C'est Charles Darwin qui, en 1872 dans son livre [2], a introduit cette idée d'émotions universelles entre les hommes mais également entre différentes espèces. Il a observé que les hommes et les animaux partagent des émotions comprises par tous et qui sont nécessaires à leur survie.

Mais ce n'est qu'en 1971 que le psychologue Paul Ekman, après un voyage en Papouasie-Nouvelle-Guinée, a confirmé les théories de Darwin. Dans son article [4] écrit avec la participation de Wallace Fielsen, il définit les 7 émotions universelles citées plus haut.

2 Le FACS

En 1978, Ekman et Fielsen publie [3] et apporte une nouvelle pierre à l'édifice en définissant un système de codification manuelle des expressions du visage : le **Facial Action Coding System** (FACS).

Ce système décompose tous les mouvements du visage en 46 **Action Units** (AU), chacune décrivant la contraction ou la décontraction d'un ou plusieurs muscles du visage. La Figure 1 représente certaines de ces AUs.

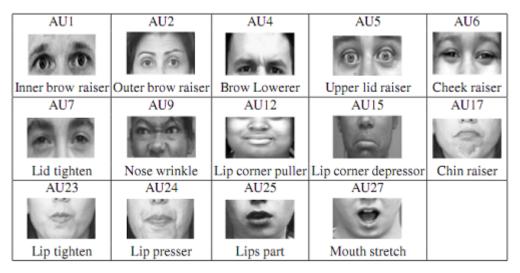


Figure 1 – *Exemples d'AUs*

La composition de plusieurs AU permet donc de décrire une expression et donc de reconnaître une émotion. Par exemple, un sourire et donc l'émotion de la joie est composé des AUs 6 (remontée des joues) et 12 (étirement du coin des lèvres).

La tristesse quand à elle va être composée des AUs 1, 4 et 15 et la colère des AUs 4, 5, 7 et 23.

N'importe quelle expression du visage peut donc être représentée par une combinaison d'AU, ce qui fait de FACS le système le plus utilisé par les psychologues ainsi que par les personnes travaillant sur la reconnaissance faciale d'émotions.

Le système **FACS** possède également un degré d'intensité allant de A à E et permettant de spécifier l'intensité d'une AU :

- A : Très Faible
- B: Minime
- C: Moyen
- D : Sévère
- E : Maximum

La surprise peut donc être défini comme la combinaison des AUs 1, 2, 5B et 26.

Enfin des ajouts ont été apportés à cette norme. 13 nouveaux AUs ont été ajoutées pour décrire le mouvement de la tête et 7 autres pour le mouvement des yeux.

Nous arrivons donc a un total de 66 AUs, chacune possédant 5 intensités, permettant de décrire les mouvements faciaux.

Néanmoins, un autre système de codification fait concurrence au FACS et est également bien implanté dans le milieu de la reconnaissance d'émotions.

3 La norme MPEG-4

La norme MPEG-4, qui est une norme de codage vidéo, dispose de son propre système permettant de normaliser les mouvements du visage et de reconnaître des expressions.

Pour cela, ce système défini des points clés du visage (Figure 2) appelés Facial Features Points (FFP) auxquels seront appliqués des mesures pour créer des distances entre ces FFP (Figure 3) appelées Facial Animation Parameter Units (FAPU).

Ces FAPU vont servir à la description des mouvements musculaires appelés **Facial Action Parameters** (FAP, équivalent des AUs de la norme FACS). 68 FAPs sont recensés à ce jour, j'en ai regroupé quelques uns dans le tableau Table 1.

Le descriptif complet de ces FAP se trouve dans le document à cette adresse [WWW5], dans l'annexe numéro 1.

Numéro	Nom	Description	
3 open_ jaw		Vertical jaw displacement (does not affect mouth opening)	
7	stretch_ r_ cornerlip	Horizontal displacement of right inner lip corner	
10	raise_ b_ lip_ lm	Vertical displacement of midpoint between left corner and middle of bottom inner lip	
42	lift_ r_ cheek	Vertical displacement of right cheek	

Table 1 – Exemple de Facial Action Parameters

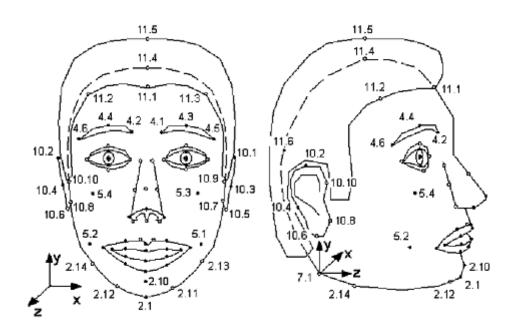


Figure 2 – Quelques Facial Features Points utilisés par la norme MPEG-4

Cependant, la norme de MPEG-4 est moins réaliste que FACS d'un point de vue musculaire.

Par exemple : l'AU 26 de FACS (« Jaw Drop ») décrit le mouvement d'abaissement du menton, cet abaissement est accompagné d'un abaissement de la lèvre inférieure. Or l'abaissement du menton de MPEG-4 (FAP 3 - open_ jaw) ne décrit pas l'abaissement de la lèvre inférieure.

MPEG-4 ne décrit que les mouvements visibles du visages, contrairement à FACS qui lui décrit les

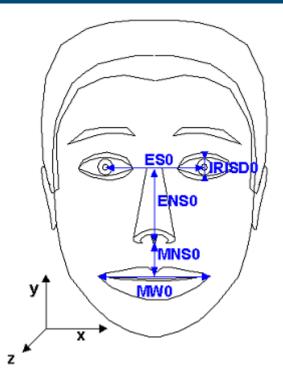


Figure 3 – Facial Animation Parameter Units utilisés par la norme MPEG-4

mouvements réalistes du visage.

Nous allons maintenant voir quelles technologies sont disponibles pour réaliser l'acquisition des images qui seront à traiter par la suite.

2 État de l'art

Dans ce chapitre, je vais vous présenter l'état de l'art des systèmes et techniques existants permettant de faire de la reconnaissance facial d'émotion.

Mon projet se basant sur des images et vidéos en 2D, ce chapitre va principalement se concentrer sur les techniques d'acquisition et d'analyse d'images 2D.

Cependant, j'ai tout de même réalisé quelques recherches sur le matériel utilisé pour l'acquisition d'images en 3D ainsi que les bases de données disponibles et c'est donc par ces recherches que je vais entamer ce chapitre.

1 3D

Comme je l'ai expliqué plus haut, mon projet et donc mon système de reconnaissance utilisera des images 2D mais j'ai tout de même mené quelques recherches sur les images en 3D également.

Je vais tout d'abord vous présenter les techniques utilisées pour acquérir des images en 3D. Je vous présenterai ensuite certains matériels déjà existant permettant de faire de la capture d'images 3D et utilisant les techniques que je vous aurais présenter précédemment. Je terminerai enfin cette section sur la 3D en vous présentant les bases de données de visages les plus connues et les plus utilisés par les systèmes de reconnaissance faciale d'émotion en 3D.

Les informations que vous allez trouver dans cette section proviennent en majorité de l'article [6].

1.1 Techniques d'acquisition

1.1.1 Reconstruction à partir d'une image

Il est possible, à partir d'une image en 2D capturé par une caméra basique, d'obtenir une image en 3D. La méthode la plus prometteuse est celle du **3D Morphable Model** (3DMM), qui consiste à apposer un visage en 3D (masque) sur l'image en 2D et que le modifier pour le faire correspondre avec l'image. Sont ensuite extraites les informations correspondant au masque modifié qui vont permettre de créer le visage de l'image en 3D.

La Figure 1 présente un exemple de visage 3D récupéré depuis une image 2D.

Cette technique est très pratique et répandue car elle ne nécessite pas de matériel au coût exorbitant, une simple caméra est nécessaire.

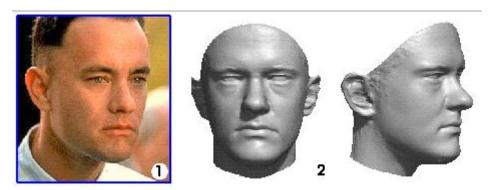


Figure 1 – Reconstruction d'un visage 2D (1) en 3D (2) grâce à la méthode 3DMM

1.1.2 Lumière structurée

Une autre technique, une des plus utilisé, est la technique de la lumière structurée.

Elle consiste à projeter plusieurs rais de lumière (visible ou infra-rouge) de longueur d'onde différente puis, à l'aide d'un capteur, de mesurer la déformation de ces rais de lumière pour construire le visage en 3D.

La Figure 2 montre un exemple de lumière structurée.

L'utilisation de cette technique requiert d'avoir un matériel spécifique contenant un émetteur et un récepteur, cet outil peut aller de quelques centaines d'euros pour les moins chère à plusieurs dizaines de milliers d'euros pour les plus performants.

1.1.3 Stéréo photométrique

La technique de la stéréo photométrique consiste à prendre plusieurs photos d'un même objet avec un même appareil sous différentes illuminations (lumière venant de droite, lumière venant de devant ...).



Figure 2 – Exemple de lumière structurée

Pour obtenir un visage en 3D, il ne reste qu'à assembler les photos obtenues. La Figure 3 montre un exemple de reconstruction d'un objet grâce à la stéréo photométrique. Cette technique requiert également un équipement coûteux et n'est donc pas accessible à tout le monde.

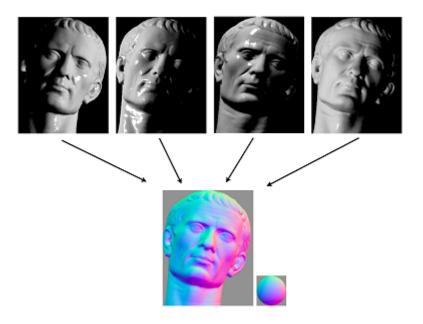


Figure 3 – Exemple de reconstruction d'un objet grâce à la stéréo photométrique

1.1.4 Stéréo multi-vue

C'est une technique très similaire à celle de la stéréo photométrique sauf qu'au lieu de prendre en photo un visage sous différentes illuminations, le visage est pris sous différents angles simultanément avec plusieurs appareils.

Cette technique requiert elle aussi un équipement spécifique coûteux.

1.2 Dispositifs d'acquisition d'images

Plusieurs types de dispositifs différents existent à l'heure actuelle permettant de capturer des images en 3D. La plupart d'entre eux se basent sur les techniques présentées précédemment. Je vais ici vous présenter les deux dispositifs les plus connus.

1.2.1 Kinect

Probablement la caméra 3D la plus connu du grand public : la Kinect de Microsoft.

Créer initialement pour créer une immersion plus poussée pour les jeux de la console XBox 360, elle a depuis été amélioré et ne sert plus exclusivement qu'à jouer aux jeux vidéos.

Elle utilise la technique de la lumière structuré (infra-rouge dans ce cas) pour capturer les images en 3D de ce qu'elle filme.

La Kinect reste cependant une caméra 3D low-cost, de mauvaise qualité lorsqu'on le compare à d'autres dispositifs du même type, tel que celui que je vais présenter maintenant.



Figure 4 – Version 2 de la Kinect de Microsoft

1.2.2 Minolta Vivid 910

Un autre dispositif très utilisé et utilisant lui aussi la technologie de la lumière structurée est le Minolta Vivid 910.

Un comparatif entre la qualité de Kinect et de Minolta est présenté en Figure 6. On s'aperçoit très clairement du gouffre séparant ces deux dispositifs. Bien sûr le prix n'est pas le même, car nous passons de quelques centaines d'euros pour la Kinect à plusieurs dizaines de milliers d'euros pour le Minolta Vivid 910.



Figure 5 – Minolta Vivid 910



Figure 6 – Comparatif de la qualité entre Kinect et Minolta

1.3 Base de données de visages 3D

Les dispositifs tels que le Minolta Vivid 910 présentées précédemment permettent également la création de bases de données de visage en 3D. Leurs grandes qualités permettent d'obtenir des images très précises, facilement exploitable.

Je vais maintenant vous présenter les bases de données les plus connues et pouvant être utilisée par la communauté scientifique.

1.3.1 BU-3DFE

Les premiers efforts pour récolter des données en 3D ont menés à la création de la base de données BU-3DFE (Binghamton University 3D Facial Expression [11]).

Les images contenues dans cette base sont statiques et ont été capturées par le dispositif 3dMD.

Elles se composent de 100 sujets âgés de 18 à 70 ans, dont 56% de femmes, et appartenant à différentes ethnicités.

Chaque sujet réalise les 7 expressions basiques (cf Section 1 (Chapitre 1)) et chaque expression, sauf l'expression neutre, est réalisée suivant 4 niveaux d'intensités. Pour chaque sujet, il y a donc 25 images différentes, ce qui nous donne au total 2500 images dans cette base de données.

Un exemple de données contenues dans cette base sont présentés en Figure 7.

Chaque donnée contient également la position de 83 points clés du visage.



Figure 7 – Exemple de données contenues dans BU-3DFE

1.3.2 BU-4DFE

Une extension de la base BU-3DFE a été réalisé dans le but d'obtenir un espace 3D dynamique, c'est-à-dire rajouter la dimension du temps dans les images de la base, en plus des 3 dimensions déjà présentes. En effet, dans la version de base, il n'y avait qu'une seule image présente pour une expression et une intensité, mais dans le but d'obtenir des analyses plus performantes, inclure la notion du temps dans ces images devient indispensable.

La base de données BU-4DFE [10] se compose donc de 101 sujets (58 femmes) de différentes ethnicités, chaque sujet réalisant 6 des expressions basiques (toutes sauf la neutre). Chaque séquence d'émotion contient environ 100 frames, ce qui nous permet d'obtenir environ 60600 différents frames dans la base.

1.3.3 Bosphorus 3D Face Database

La base de données Bosphorus [7] Cette base de données est composé de 105 sujets (45 femmes) dont la plupart sont de type Caucasien et dont un tiers sont des acteurs professionnels.

Chaque sujet réalise environ 35 expressions et toutes les images sont codés en terme de FACS (Section 2 (Chapitre 1)).

Plusieurs illuminations et occlusions du visage (barbe, moustache, lunettes...) sont également présentes pour chaque sujet. 24 points clés du visage sont également définis pour chaque donnée. Un exemple de donnée est présente en Figure 8

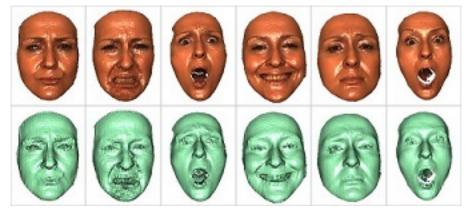


Figure 8 – Exemple de données contenues dans la base de données Bosphorus

1.3.4 Comparaison des différentes bases de données 3D

Précédemment, je ne vous est présenté que les bases de données les plus populaires. Cependant, beaucoup d'autres existent également.

J'ai donc réalisé un tableau (Table 1) recensant ces différentes bases de données publiquement disponible, et pouvant représenté un intêret dans la reconnaissance d'émotions, avec leurs principales caractéristiques (données principalement tirées de [6]).

Table 1 – Comparaison de bases de données 3D

Nom	Type de données	Taille	Contenu
BU-3DFE ([11])	Statique	100 adultes	6 émotions basiques avec 4 niveaux d'intensités
BU-4DFE ([10])	Dynamique	101 adultes	6 émotions basiques
Bosphorus ([7])	Statique	105 adultes (dont 25 acteurs)	6 émotions basiques, 24 AUs, occlusions
ICT-3DRFE ([8])	Statique	23 adultes	6 émotions basiques, 2 expressions neutres, 4 orientations du regard (haut, bas, gauche, droite) et un vi- sage "grimaçant"
D3DFACS ([1])	Dynamique	10 adultes (dont 4 experts en FACS)	Jusqu'à 38 AUs par sujets
Gavabdb ([5])	Statique	61 adultes	3 expressions : sourires ouverts/fer- més et aléatoire

2 2D

Passons maintenant à ce qui va m'être utile à la réalisation de mon projet : la 2D.

Dans cette section, je présenterai tout d'abord rapidement les dispositifs permettant de récupérer des images en 2D, puis plusieurs bases de données de visages 2D et enfin des méthodes permettant de réaliser de la reconnaissance faciale d'expression.

2.1 Dispositifs d'acquisition d'images 2D

Contrairement à la 3D, il n'est pas nécessaire d'avoir des dispositifs extrêmement couteux pour acquérir des images en 2D.

En effet, un simple appareil photo ou une simple caméra trouvés dans n'importe quelle commerce suffit amplement.

Plusieurs entreprises se sont spécialisées dans le domaine de reconnaissance d'émotions et permettent, par exemple, aux publicitaires de tester leur publicités et d'avoir un feedback sur ce que ressentent les spectateurs. Pour cela, ces entreprises([WWW2],[WWW1]) utilisent la webcam intégrée dans les ordinateurs pour ensuite traiter les images.

Dans le cadre de ce projet, nous utiliserons une caméra **PTZ** (Pan, Tilt, Zoom). Ces caméras permettent de faire une rotation selon l'axe Z (Pan), une rotation selon l'axe X (Tilt) et de zoomer selon l'axe Y. Souvent utilisé en temps que caméra de surveillance, dans le cadre de ce projet, ce type de caméra va nous permettre de se déplacer pour trouver la personne présente dans la pièce puis de zoomer sur son visage pour pouvoir ensuite l'analyser.

Un exemple de caméra PTZ est présenté en Figure 9.



Figure 9 – Exemple de caméra PTZ

Dans le cas d'images statiques (images, photos), la reconnaissance se fera directement sur l'image. Par contre dans le cas d'un flux vidéo récupéré via une caméra, c'est les *frames* (images constituant une vidéo) de la vidéo qui vont être analysées.

2.2 Bases de données de visages 2D

Deuxième partie

Développement

Conclusion

Annexes





Compte rendu n°1 du 17/09/2015

Découverte de 2 grandes méthodes de description des mouvements du visage existent : le FACS (Facial Action Coding System) mis en place par P. Ekman et w. Friesen en 1978 et le FAPU (Facial Animation Parameter Units) introduit par la norme de codage vidéo MPEG-4.

Recherche sur les types d'acquisitions d'images en 2D ou en 3D avec le matériel nécessaires à chaque fois ainsi que les algorithmes disponibles.

Compte rendu n°2 du 24/09/2015

Recherche sur comment se décompose un bon système de reconnaissance facial d'émotions.

Décomposition en 4 parties (récupération du visage, normalisation, extraction des points clés, classification) et recherche plus poussée sur les 2 premières parties.

Compte rendu n°3 du 01/10/2015

Continuation des recherches sur les 2 dernières parties du système.

Recherche également sur les différentes bases de données 2D publics disponibles à l'utilisation.

Compte rendu n°4 du 08/10/2015

Recherche plus approfondies sur les filtres de Gabor. Présentation de mes recherches à Messieurs Conte et Slimane.

Commencement de l'écriture du rapport.

Compte rendu n°5 du 15/10/2015

Continuation des recherches sur les filtres de Gabor et leur fonctionnement. J'ai essayé de comprendre le fonctionnement des filtres et l'impact des différents paramètres. Grâce à un simulateur que j'ai trouvé en ligne ([WWW4]) et aux instructions associées ([WWW3]), j'ai pu constater l'effet qu'ont les différents paramètres sur le résultat final.

Compte rendu n°6 du 22/10/2015

Étude approfondi des bases de données MMI Mimicry et HCI Tagging.

Compte rendu n°7 du 05/11/2015

Documentation sur les caractéristiques pseudo-Haar et leur fonctionnement.

Recherche de techniques permettant de placer les points clés d'un visage sans FACS (ASM, AAM ...)

Compte rendu n°8 du 12/11/2015

Réunion avec Mrs Conte et Slimane : décision de l'arrêt de la phase état de l'art pour commencer le développement ; prise de décision sur les spécifications de notre système.

Compte rendu n°9 du 19/11/2015

Documentation plus poussée sur ASM, récupération d'un programme Matlab d'analyse d'émotions réalisé par des collègues italiens à Mr Conte et tentative de le faire fonctionner sous Octave vu que nous ne possédons pas de licence Matlab.

Commencement de la prise en main de la librairie C++ OpenCV mais suite à un entretien avec Mr Conte, la décision a été prise de changer les spécifications de notre programme pour continuer le travail qui a déjà été réalisés par ses collègues italiens.

Compte rendu n°10 du 26/11/2015

Étude approfondi de l'article écrit par Vitale et al. ([9]) et rendez vous avec Mr Conte pour faire fonctionner le programme Matlab, presque fonctionnel au final.

Compte rendu n°11 du 03/12/2015

Fin de l'étude approfondi de l'article de Vitale et al.

Travail sur le programme Matlab pour le faire fonctionner à 100%.

Compte rendu n°12 du 10/12/2015

Compte rendu n°13 du 17/12/2015

Compte rendu n°14 du 07/01/2016

Compte rendu n°15 du 14/01/2016

Compte rendu n°16 du 21/01/2016

Webographie

- [WWW1] Affectiva. Demonstration de la reconnaissance d'emotion via la webcam par la societe Affectiva. url: https://labs.affectiva.com/superbowl/affdexweb.html (visité le 03/12/2015).
- [WWW2] EMOTIENT. Demonstration de la reconnaissance d'emotion via la webcam par la societe Emotient. URL: http://emotient.com/livecam-demo/ (visité le 03/12/2015).
- [WWW3] N.Petkov. Instructions pour le simulateur de filtres de Gabor. Sous la dir. d'University of Groningen. url: http://matlabserver.cs.rug.nl/edgedetectionweb/web/edgedetection_params.html.
- [WWW4] N.Petkov. Simulateur de filtres de Gabor. Sous la dir. d'University of Groningen. URL: http://matlabserver.cs.rug.nl/edgedetectionweb/web/index.html.
- [WWW5] Visage Technologies. MPEG-4 Face and Body Animation (MPEG-4 FBA): An overview. url: http://www.visagetechnologies.com/uploads/2012/08/MPEG-4FBAOverview.pdf (visité le 01/11/2015).

Bibliographie

- [1] D. Cosker, E. Krumhuber et A. Hilton. « A FACS valid 3D dynamic action unit database with applications to 3D dynamic morphable facial modeling ». In : *IEEE InternationalConference on Computer Vision (ICCV)* (2011).
- [2] Charles Darwin. L'Expression des émotions chez l'homme et les animaux. 1872.
- [3] Paul Ekman. « Facial Action Coding System (FACS) : Manual ». In : Palo Alto : Consulting Psychologists Press (1978).
- [4] Paul Ekman et Wallace V. Friesen. « Constants across culture in the face and emotion. » In: *Journal of Personality and Social Psychology* (1971).
- [5] A. Moreno et A. Sanchez. « Gavabdb : a 3D face database ». In : (2004).
- [6] Georgia Sandbach, Stefanos Zafeiriou, Maja Pantic et Lijun Yin. « Static and dynamic 3D facial expression recognition : A comprehensive survey ». In : *IMAGE AND VISION COMPUTING* (2012).
- [7] Arman Savran, Nese Alyuz, Hamdi Dibeklioglu, Oya Celiktutan, Berk Gokberk, Bulent Sankur et Lale Akarun. « Bosphorus database for 3D face analysis ». In: *The First COST 2101 Workshop on Biometrics and Identity Management* (9 mai 2008).
- [8] Giota Stratou, Abhijeet Ghosh, Paul Debevec et Louis-Philippe Morency. « Effect of Illumination on Automatic Expression Recognition: A Novel 3D Relightable Facial Database ». In: 9th International Conference on Automatic Face and Gesture Recognition (2011).
- [9] Jonathan VITALE, Mary-Anne WILLIAMS, Benjamin Johnston et Giuseppe Bocci-GNONE. « Affective facial expression processing via simulation : A probabilistic model ». In : *Biologically Inspired Cognitive Architectures* (2014).
- [10] Lijun Yin, Xiaochen Chen, Yi Sun, Tony Worm et Michael Reale. « A High-Resolution 3D Dynamic Facial Expression Database ». In: *The 8th International Conference on Automatic Face and Gesture Recognition* (19 sept. 2008).
- [11] Lijun Yin, Xiaozhou Wei, Yi Sun, Jun Wang et Matthew J. Rosato. « A 3D Facial Expression Database For Facial Behavior Research ». In: *The 7th International Conference on Automatic Face and Gesture Recognition* (12 avr. 2006).

Application d'aide à l'interaction homme/machine pour les personnes handicapées

Résumé

Résumé

Mots-clés

mot, clé, deux mots

Abstract

Abstract

Keywords

word, key, two words, fourth word