진행상황 발표

Finger Keyboard

프레C맨 

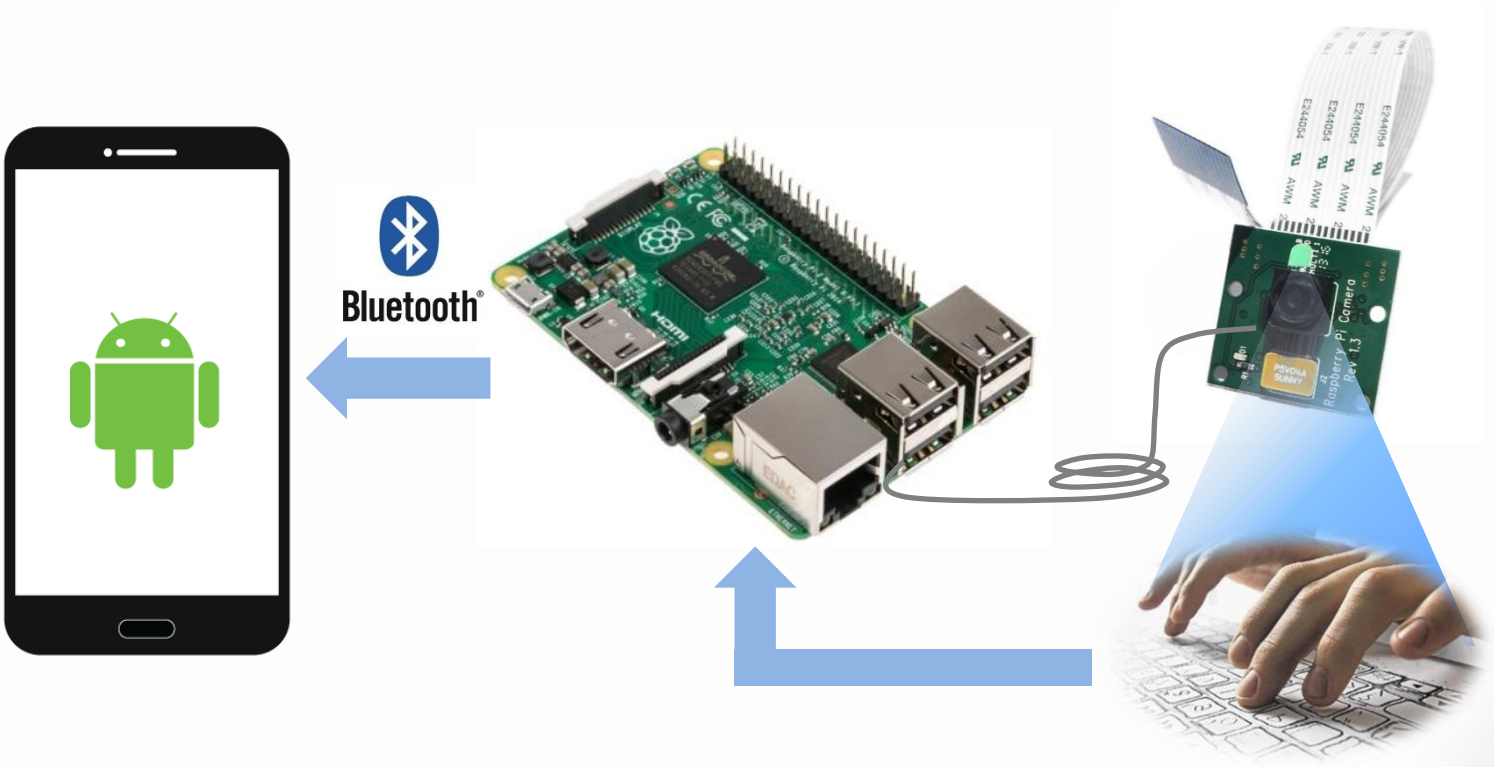
Contents

01

프로젝트 소개

01

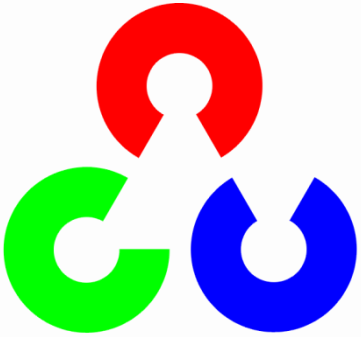
프로젝트 소개



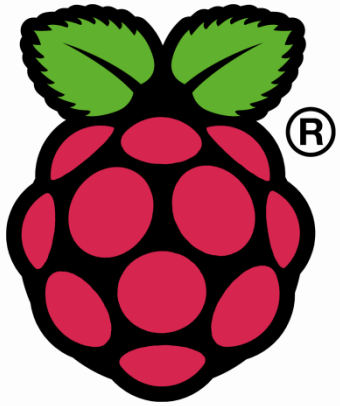
02

수행 결과

1.Open CV



2.Raspberry Pi

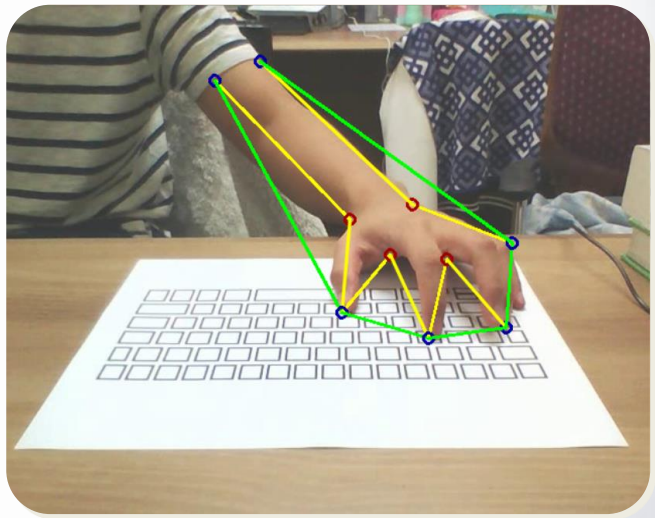


02

수행결과

1.Open CV

- 윤곽선 검출



02

수행결과

2.Raspberry Pi

1. Bluetooth 통신

2. SDP 프로토콜을 사용

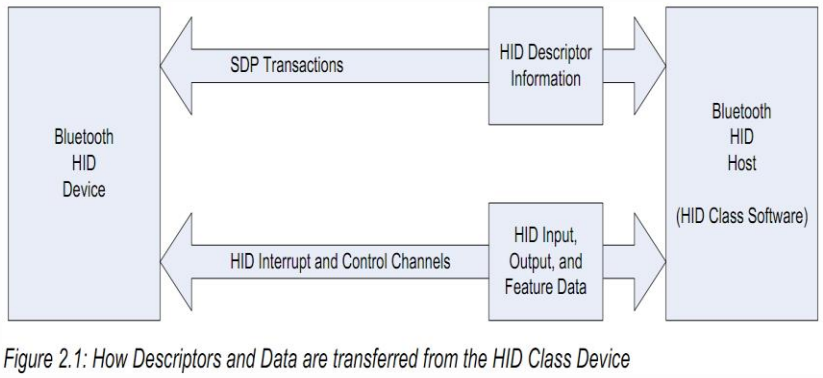


Figure 2.1: How Descriptors and Data are transferred from the HID Class Device

03

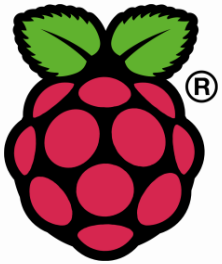
문제점과 해결방안

1.Open CV

Depth Detecting 카메라 한대로 불가능

카메라 2대를 통해 stereo cam-> 3D vision

2.Raspberry Pi



IPC 통신 구현 문제

Child 프로세스를 통해 해결

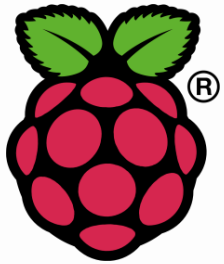
04

예정 작업

1.Open CV

- 3D Vision Source Cording
- 속도 개선을 위한 Source Refactoring

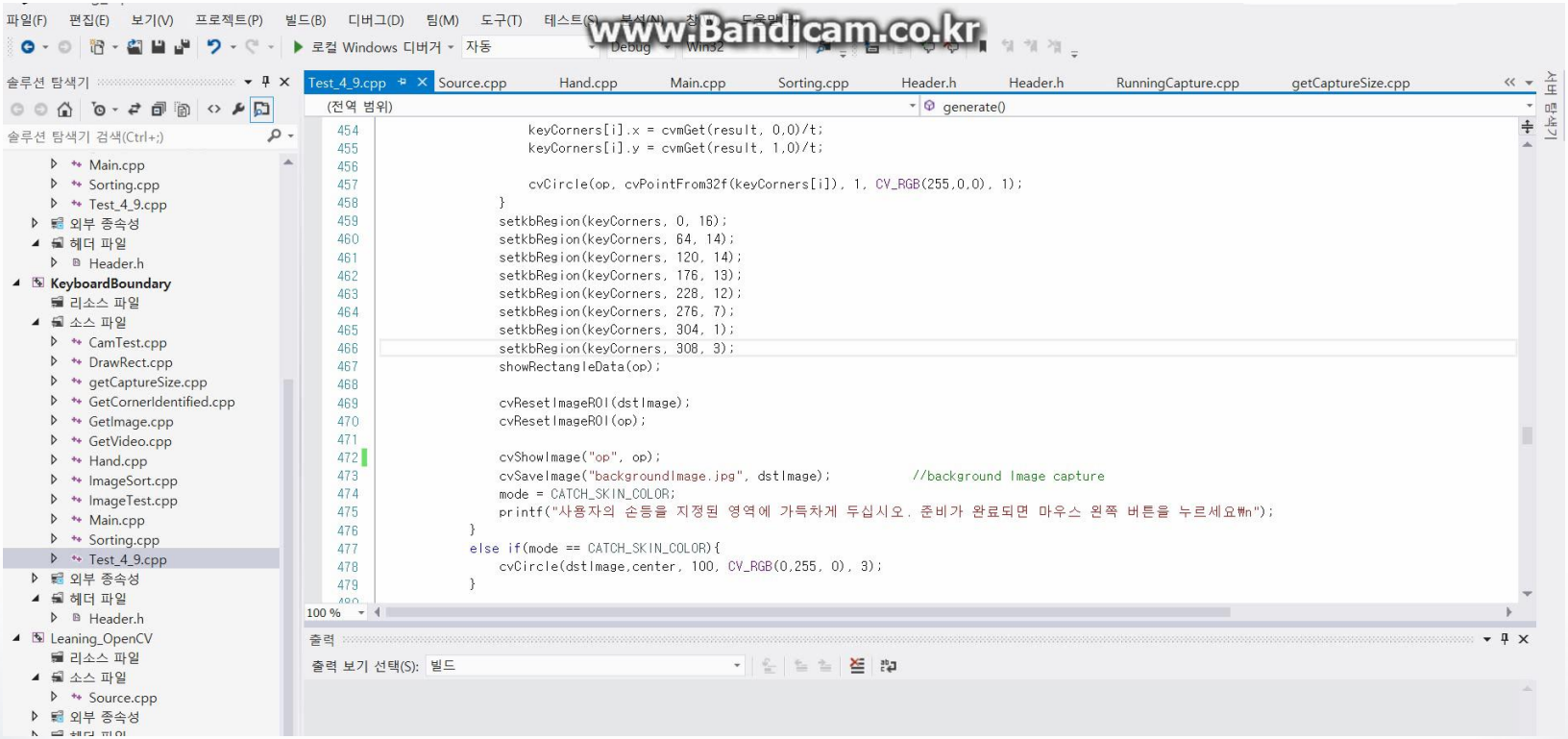
2.Raspberry Pi

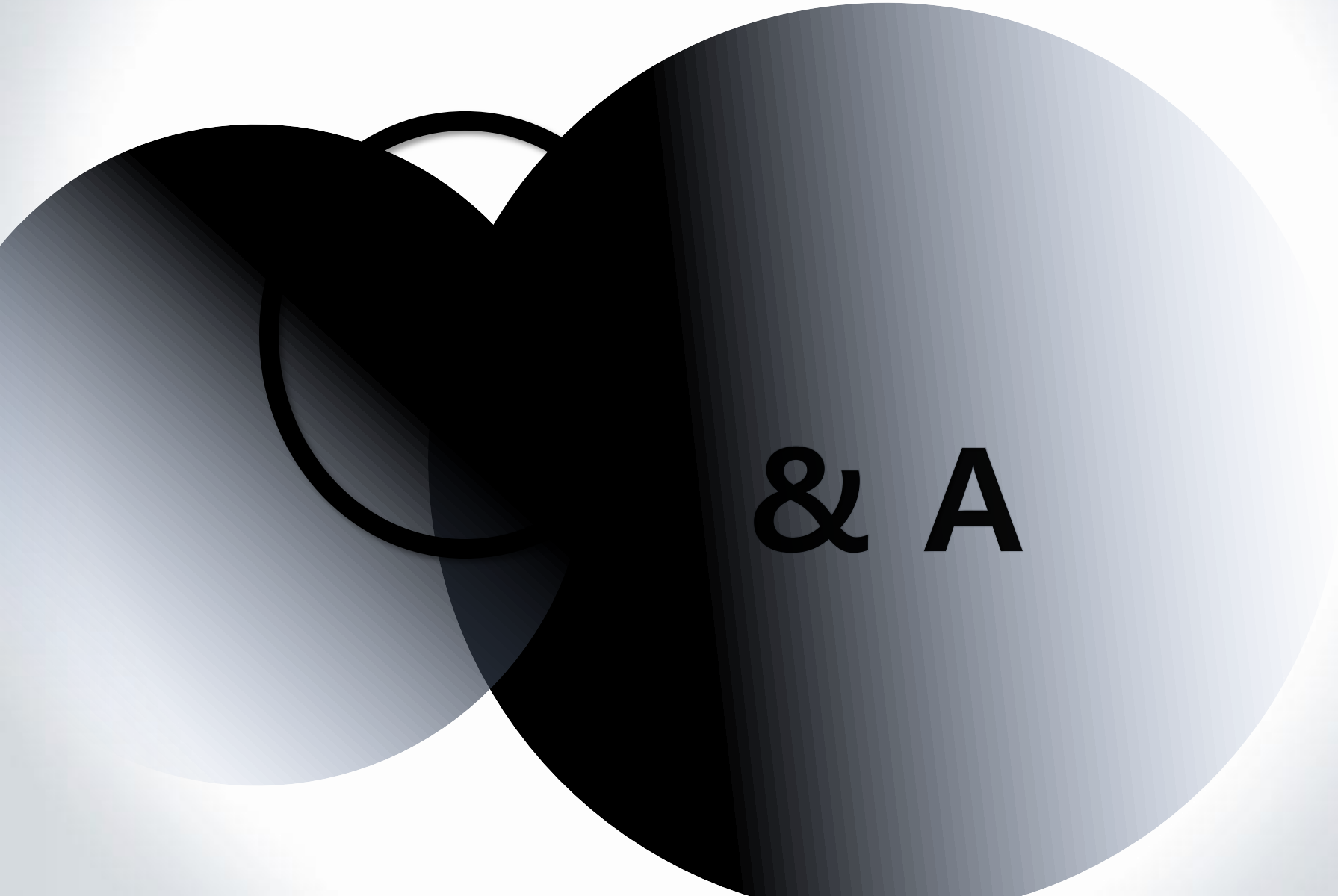


- Pitooth IPC 구현 및 테스트
- 카메라 두 대를 이용한 구현

04

데모 시연


www.Bandicam.co.kr
파일(F) 편집(E) 보기(V) 프로젝트(P) 빌드(B) 디버그(D) 팀(M) 도구(T) 테스트(S)
로컬 Windows 디버거
자동
Debug
Win32
솔루션 탐색기
솔루션 탐색기 검색(Ctrl+;)
Main.cpp
Sorting.cpp
Test_4_9.cpp
외부 종속성
헤더 파일
Header.h
KeyboardBoundary
리소스 파일
소스 파일
CamTest.cpp
DrawRect.cpp
getCaptureSize.cpp
GetCornerIdentified.cpp
GetImage.cpp
GetVideo.cpp
Hand.cpp
ImageSort.cpp
ImageTest.cpp
Main.cpp
Sorting.cpp
Test_4_9.cpp
외부 종속성
헤더 파일
Header.h
Leaning_OpenCV
리소스 파일
소스 파일
Source.cpp
외부 종속성
Test_4_9.cpp
Source.cpp
Hand.cpp
Main.cpp
Sorting.cpp
Header.h
Header.h
RunningCapture.cpp
getCaptureSize.cpp
(전역 범위)
generate()
keyCorners[i].x = cvmGet(result, 0,0)/t;
keyCorners[i].y = cvmGet(result, 1,0)/t;
cvCircle(op, cvPointFrom32f(keyCorners[i]), 1, CV_RGB(255,0,0), 1);
}
setkbRegion(keyCorners, 0, 16);
setkbRegion(keyCorners, 64, 14);
setkbRegion(keyCorners, 120, 14);
setkbRegion(keyCorners, 176, 13);
setkbRegion(keyCorners, 228, 12);
setkbRegion(keyCorners, 276, 7);
setkbRegion(keyCorners, 304, 1);
setkbRegion(keyCorners, 308, 3);
showRectangleData(op);
cvResetImageROI(dstImage);
cvResetImageROI(op);
cvShowImage("op", op);
cvSaveImage("backgroundImage.jpg", dstImage); //background Image capture
mode = CATCH_SKIN_COLOR;
printf("사용자의 손등을 지정된 영역에 가득차게 두십시오. 준비가 완료되면 마우스 왼쪽 버튼을 누르세요₩n");
}
else if(mode == CATCH_SKIN_COLOR){
cvCircle(dstImage,center, 100, CV_RGB(0,255, 0), 3);
}
100 %
출력
출력 보기 선택(S): 빌드
서버 탐색기


& A