

# 세미나



이제희

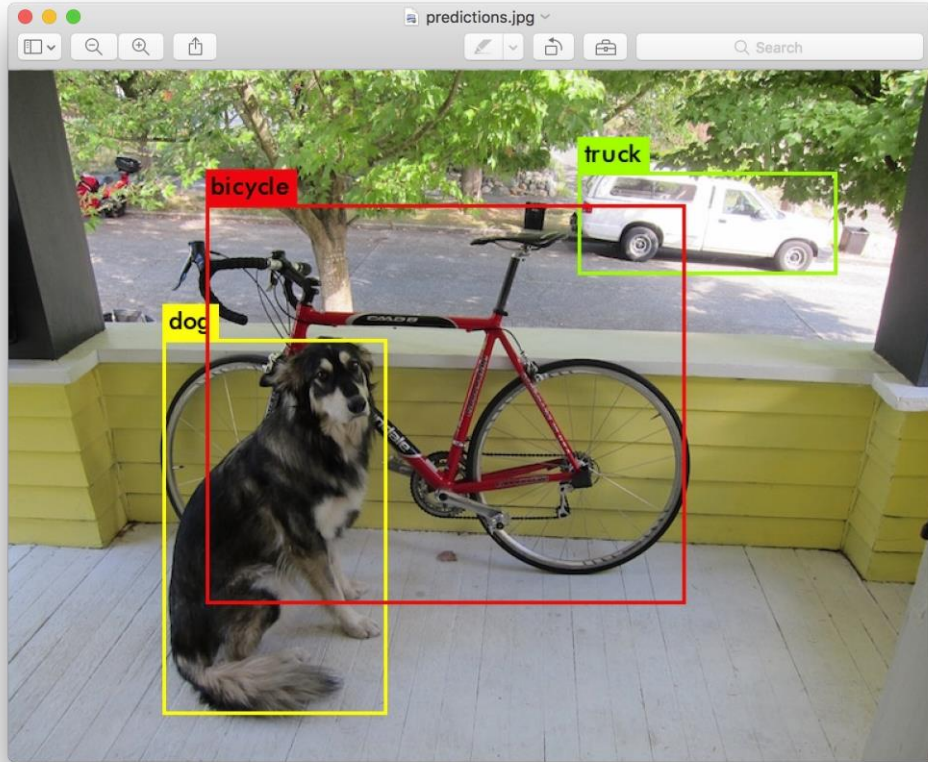


Figure 6. Qualitative results. For better visualization 3D boxes detected using LiDAR are projected on to the RGB images.

center-base 3D object detection, Complex-yolov4

2D Image -> 3D point cloud (어려움)

# Yolo(You Only Look Once)



Object detection에서 잘 알려진 모델

빠른 성능으로 인해 실시간 객체 검출이 가능

작은 객체의 인식률이 좀 떨어짐



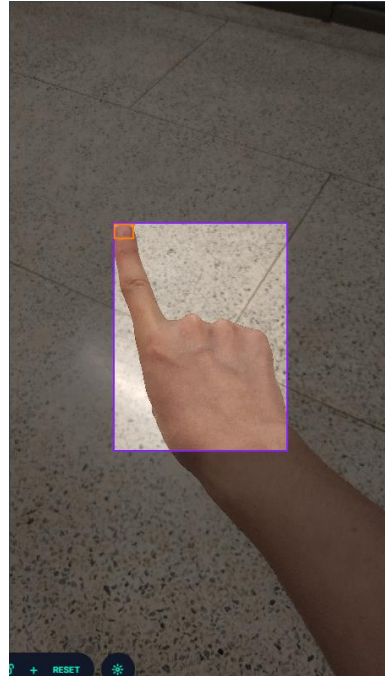
Draw & Point



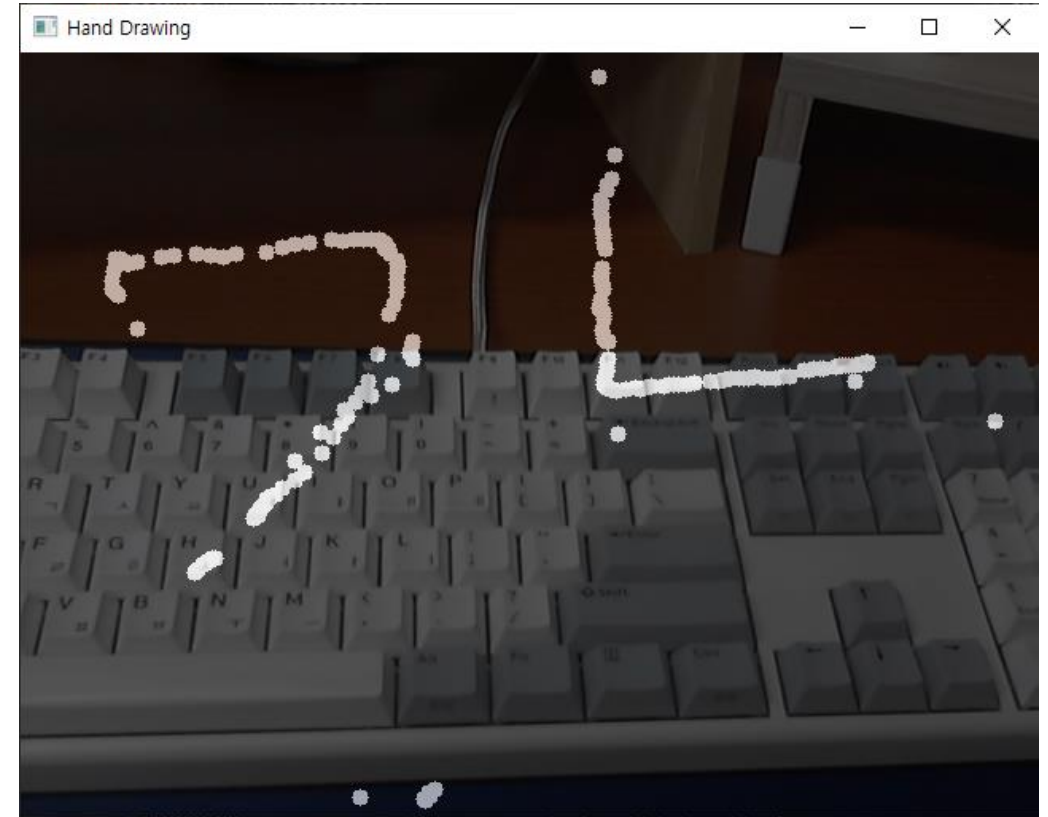
Start & Stop



Pause

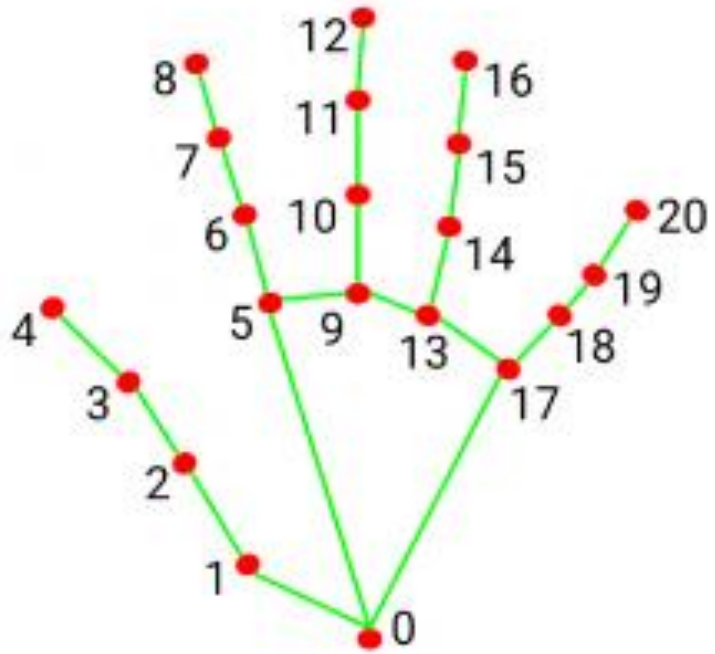


143개  
data Label





# Landmarkers



# 지문자 학습

일반적인 수어는 손과 몸 사용

지문자는 손만 사용

지문자를 landmark를 통해 학습

1차: 5가지 정도의 자음만 학습 예정

ㄱ	ㄴ	ㄷ	ㄹ	ㅁ	ㅂ
ㅅ	ㅇ	ㅈ	ㅊ	ㅋ	ㅌ
ㅍ	ㅎ		된소리		
ㅊ	ㅌ	ㄱ	ㅋ	ㅇ	ㅂ
ㅅ	ㅈ	ㅊ	ㅌ	ㅍ	

그 이후

Landmark를 이용해  
운동하는 모션을 학습

Landmark point + LSTM