

Série de travaux pratiques 1 Apprentissage Automatique

Exercice 1.

Soit la séquence vidéo (foreground) d'un piéton en mouvement jointe à cet énoncé comme indiqué par la figure 1.

Utilisez les 80 premières frames et détectez le pixel noir le plus bas (x_b, y_b) qui correspond au pied.

Appliquer le modèle de régression sur les 80 points localisés et estimez la droite associée à la direction du mouvement du piéton.

Pour chaque frame (des dix dernières), localiser son point le plus bas (x_b, y_b).

Trouver $Y(x_b)$ où Y est le modèle de régression trouvé, visualiser (x_b, y_b) et ($x_b, y(x_b)$) et estimez l'erreur.

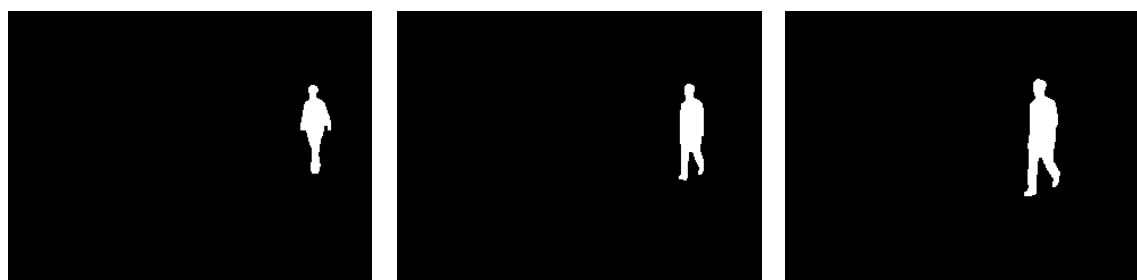


Figure1. Exemple de séquence de frames d'un piéton