



KinArt



Małgorzata Hanyż
Damian Szkudlarek
Cezary Waligóra

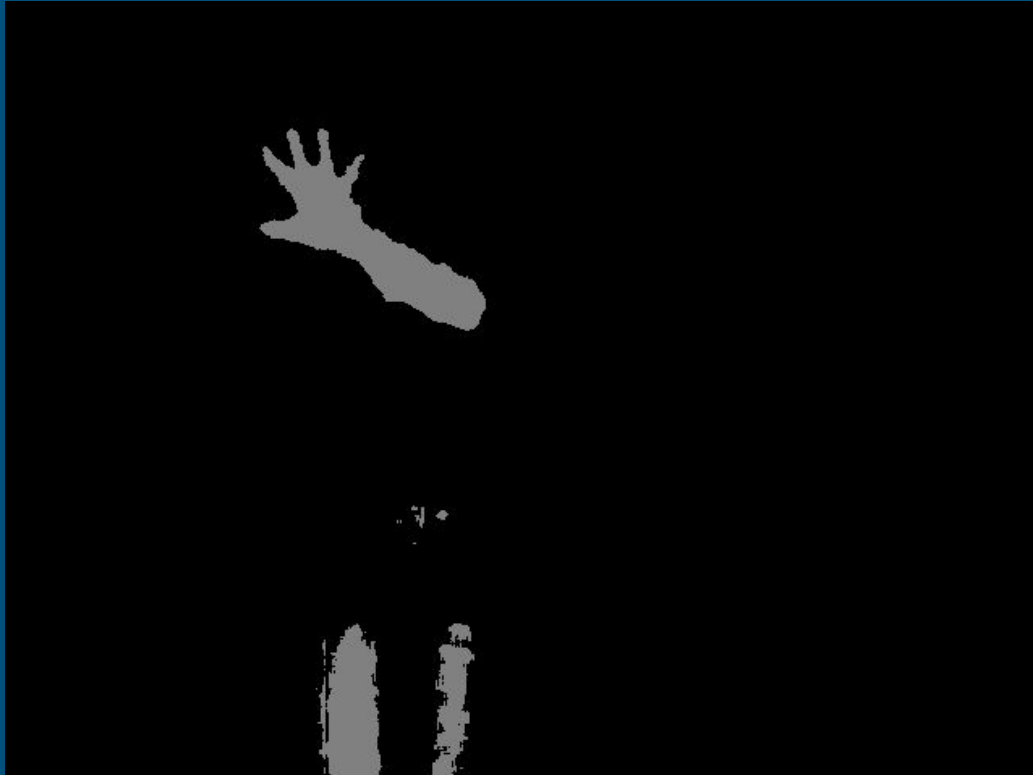


Śledzenie dłoni

(i zwracanie współrzędnych jej środka)

- Ustalenie położenia początkowego dłoni
 - Zainicjalizowanie *trackera* obszarem zainteresowania
 - Filtrowanie kolejnych klatek
 - Aktualizacja *trackera* na filtrowanej klatce
 - Zwrócenie współrzędnych środka wykrytego obszaru
-

Filtrowanie klatek na podstawie odległości



Film pokazowy



Nowe rysowanie

1. Przechwytywanie myszki
2. Tworzenie całej linii
3. Rysowanie krótkich odcinków linii
4. Nakładanie kolejnych punktów



Problemy z biblioteką do Python 3

cv2.Tracker

openni

libfreenect2

conda

libfreenect

Podsumowanie

- Stworzony został *tracker*, który potrafi wykrywać i zwracać współrzędne dłoni
- Dostosowanie GUI do rysowania na podstawie *trackera*
- Nie udało się jeszcze połączyć wszystkich modułów

Plan

- Zapewnić współpracę biblioteki do *Kinecta* z Python3
- Rysowanie na podstawie trackera śledzącego dłoni z *Kinecta*
- Uogólniona kalibracja współrzędnych dłoni