



# Zespół

Małgorzata Hanyż

Damian Szkudlarek

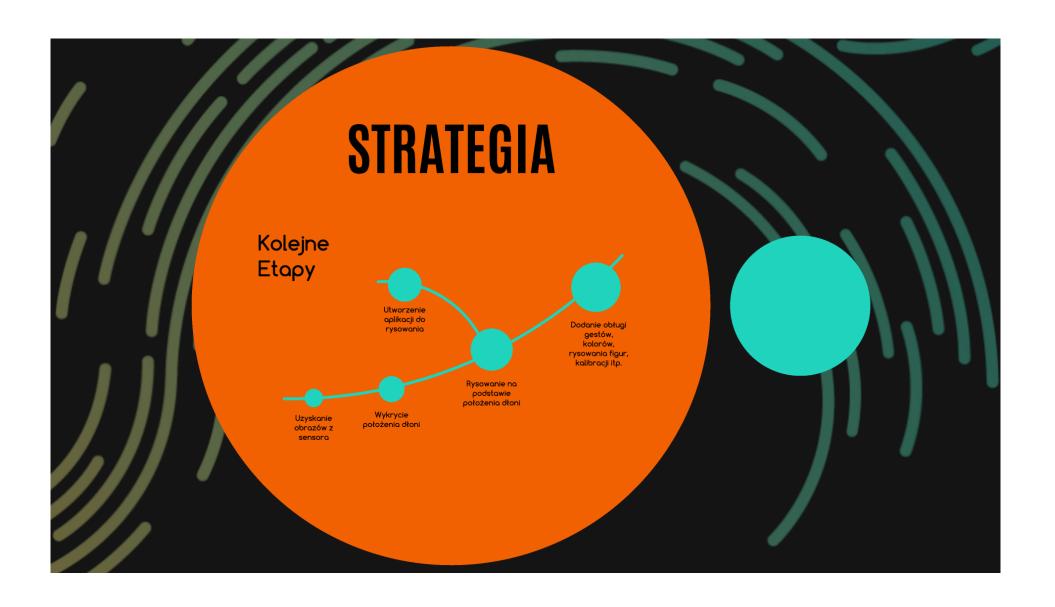
Cezary Waligóra

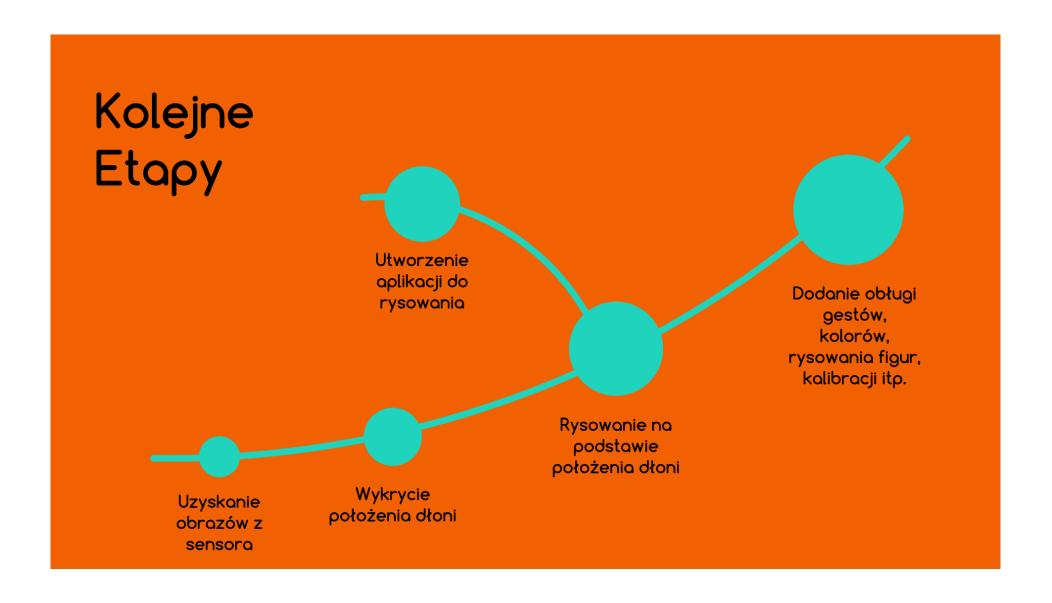
# **KINECT**

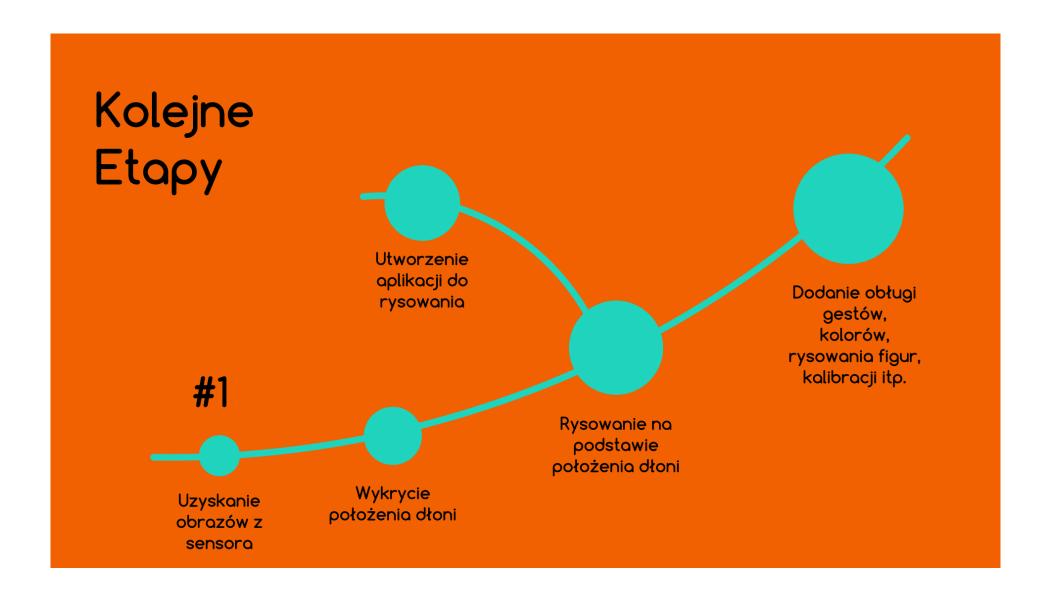


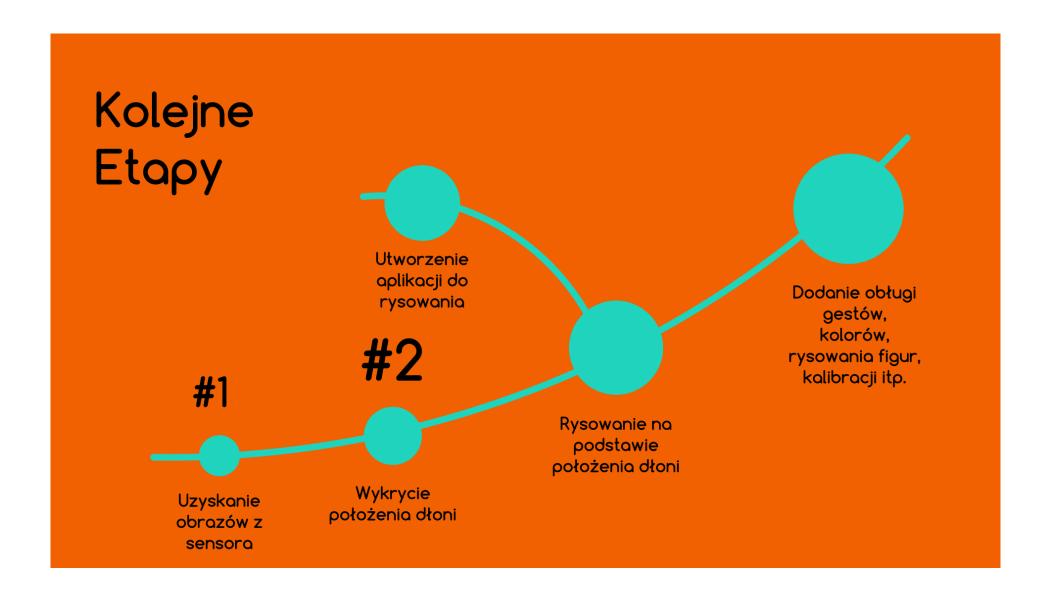
- kamera wizyjna RGB (640x480)
- mapa głebi tworzona metodą światła strukturalnego (640x480)

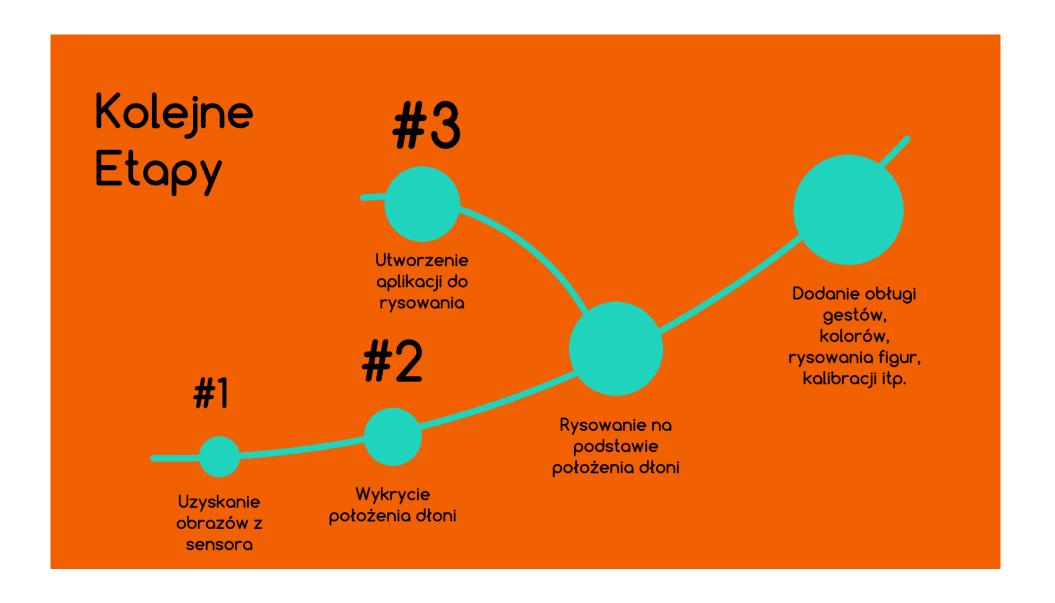


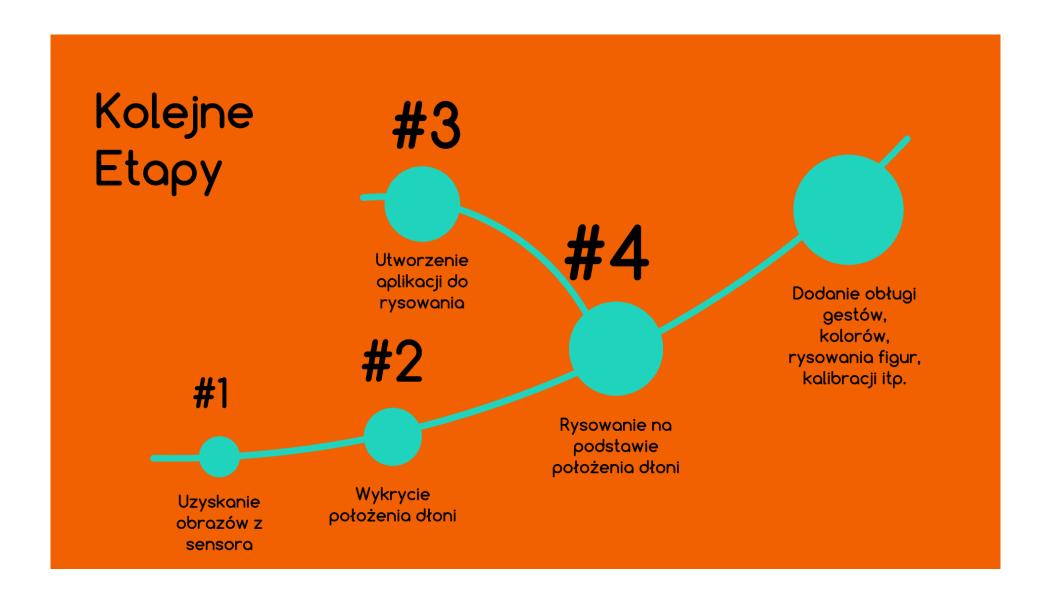


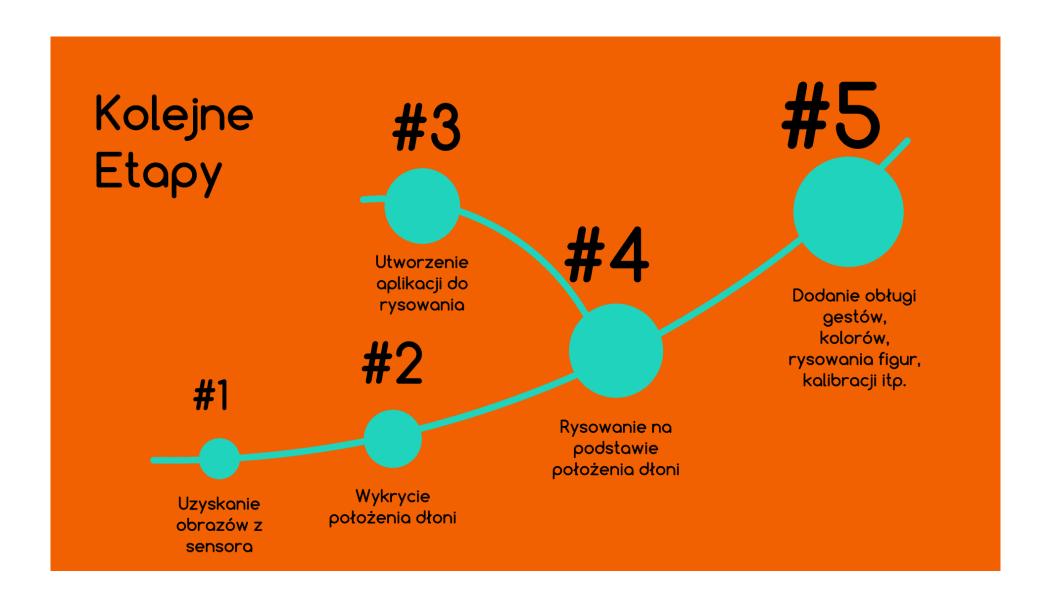


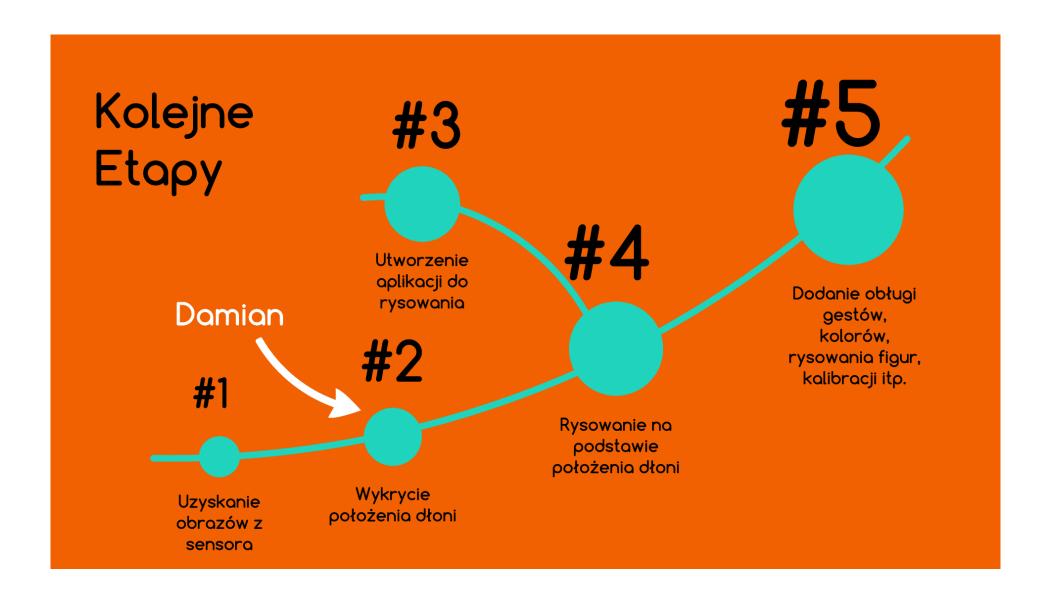


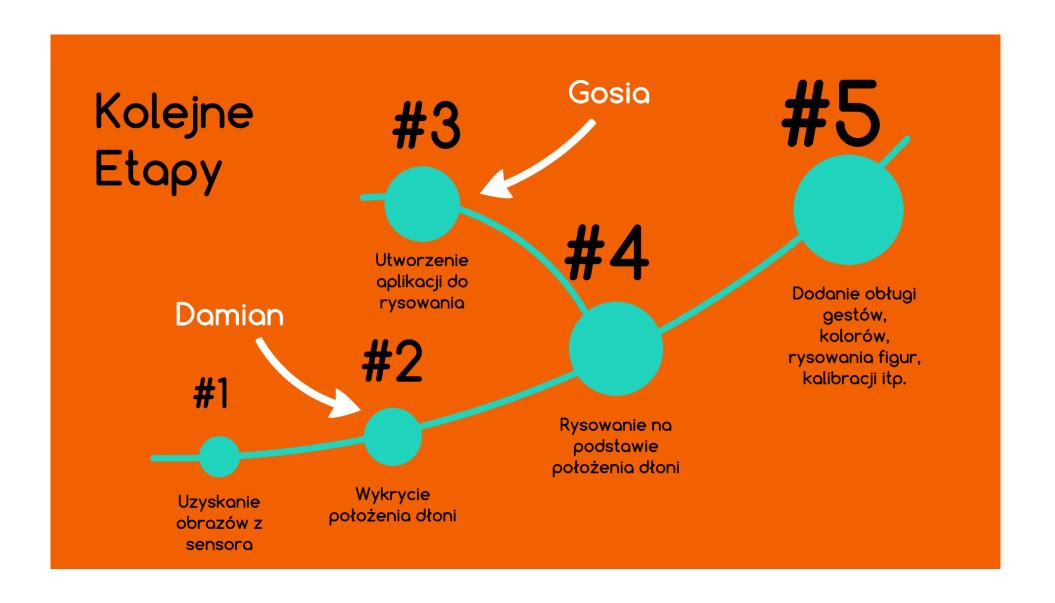


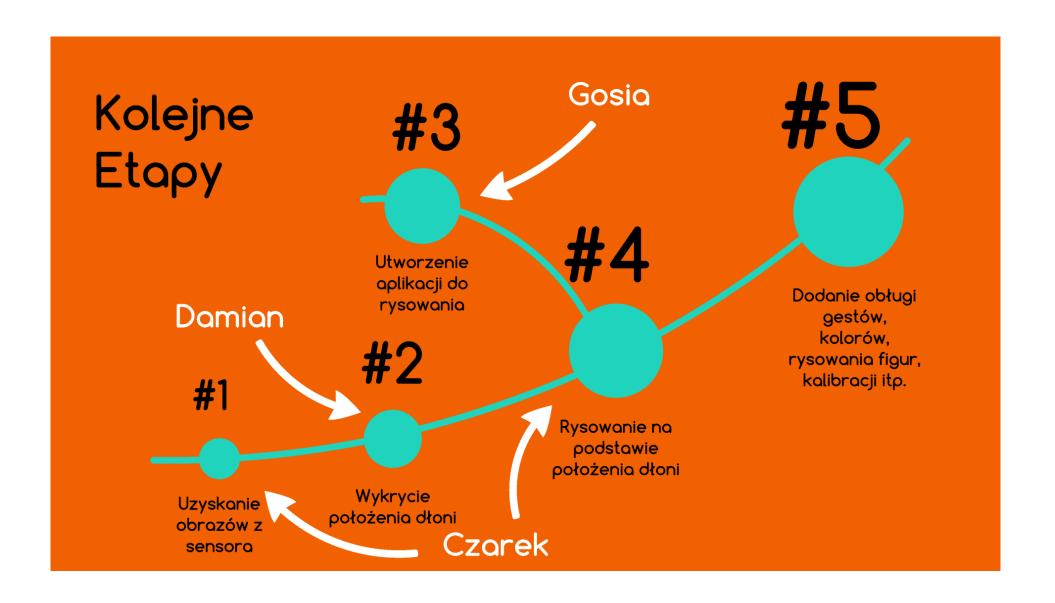












# Harmonogram

13.03

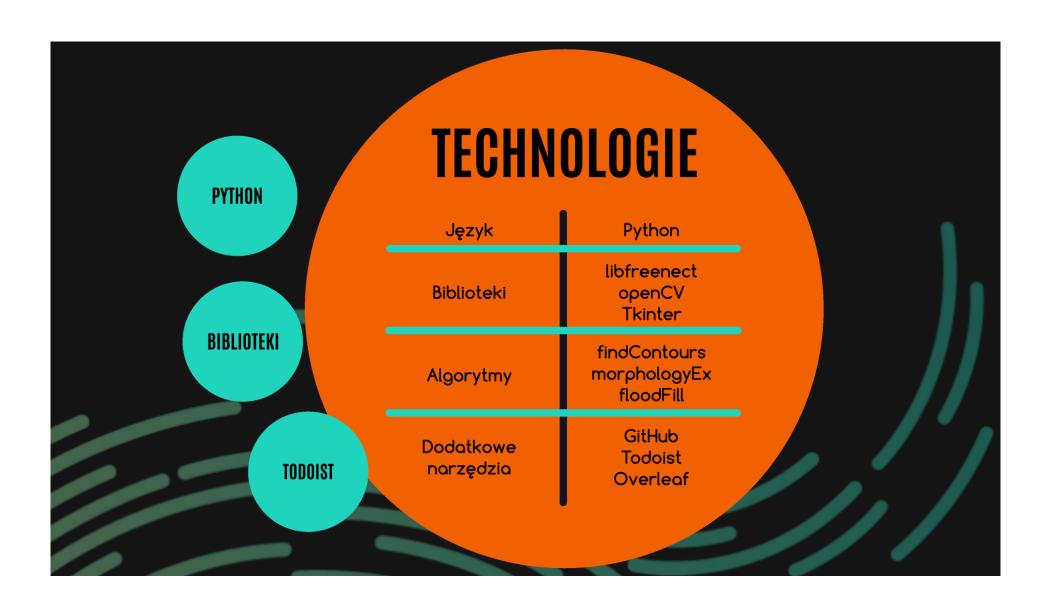
Wybór technologii, podział prac, obraz z kinecta, wstępna wersja aplikacji do rysowania

27.03

Wykrywanie dłoni, podstawe funkcjonalności aplikacji do rysowania 10.04

Rysowanie w aplikacji na podstawie położenia dłoni





#### **PYTHON**

#### zalety

Język prosty i dobrze nam znany

Wiele bibliotek

Popularny w dziedzinie przetwarzaniu obrazu

Pozwoli nam na stworzenie GUI, obsługę Kinecta i zlokalizowanie dłoni

#### wady

Nie jest najwydajniejszym językiem

Brak statycznego typowania może utrudniać wspólną pracę nad kodem

### **BILBIOTEKI**

libfreenect - popularna, prosta

openCV - rozbudowana, używaliśmy jej wcześniej

Tkinter - zapewnia to, czego potrzebujemy

# **TODOIST**

