Praca Inżynierska Politechnika Śląska

Szymon Ciemała

Październik 2021

Spis treści

1	\mathbf{Wstep}			
	1.1	Ogólnie	2	
	1.2	Wykorzystane technologie	2	
		1.2.1 OpenCV	2	
		1.2.2 MediaPipe	2	
			3	
2	Zał	ożenia projektowe	4	
	2.1	Budowa modułu	4	
	2.2		4	
3	Czę	ść techniczna/praktyczna	5	
	3.1	Rozpoznawanie dłoni	5	
		3.1.1 Elementy charakterystyczne		
		3.1.2 Generowanie grafiki dłoni		
	3.2	SciKit Learn - uczenie maszynowe		
			5	
		3.2.2 Zebranie danych		
		3.2.3 Metody klasyfikacji - uczenie maszynowe		
		3.2.4 Ponowne wykorzystanie modelu		
	3.3	Paczka PyPi		
	3.3		5	
4	Mo	żliwości wykorzystania	6	
	4.1		6	
	4.2		6	
		9 - 1	6	

Wstęp

1.1 Ogólnie

Praca przedstawia wykorzystanie bibliotek OpenCV, MediaPipe oraz metod uczenia maszynowego bibliteki SciKit Learn do stworzenia modułu dla języka Python, który umożliwi sterwowanie dowolnymi aplikacjami przy użyciu gestów oraz ruchu dłońmi.

1.2 Wykorzystane technologie

1.2.1 OpenCV

Biblioteka, dzieki której można wykorzystać obraz z kamery oraz wstępnie przetworzyć obraz, który zostanie wykorzystany przez bibliotekę MediaPipe.

1.2.2 MediaPipe

Biblioteka MediaPipe o otwartym źródle, udostępnia wieloplatformowe oraz konfigurowalne rozwiązania wykrzustujące uczenie maszynowe w dziedzienie rozpoznawania, segmentacji oraz klasyfikacji obiektów wizji komputerowej. Niektórymi z rozwiązań są:

- Rozpoznawanie twarzy
- Segmentacjia włosów oraz twarzy
- Rozpoznawnie oraz określanie rozmiarów obiektów trójwymiarowych na podstawie obrazu dwuwymiarowego.

Platformy/Języki programowania obsługiwane przez MediaPipe:

- Android
- IOS
- JavaScript
- Python
- C++
- Coral

???? Pozwoli na rozpoznaie dłoni oraz jej elementów charakterystycznych, takich jak nagdarstek, stawy oraz końcówki palców. ???

1.2.3 SciKit Learn

SciKit Learn to biblioteka, która oferuje różnego typu metody uczenia maszynowego. Biblioteka zawiera algorytmy klasyfikacji, regresjii oraz analizy skupień. Biblioteka pozwala na wykorzystanie metod klasyfikacji uczenia maszynowego. Co pozwli na rozpoznanie gestów dłoni.

Założenia projektowe

2.1 Budowa modułu

Moduł został napisany przy pomocy paradygmatu programowania obiektowego, co pozwala na przystępne wykorzystanie biblioteki w dowonych projektach wymagających osbługi gestów.

2.2 Dostęp

Całość projektu będzie dostępna na platformie GitHub wraz z możliwością pobrania przy pomocy programu pip ze zdlanego repozytorium PyPi, dzięki czemu pozowli to na sprawne i proste wykorzystanie modułu w dowolnym projekcie.

Część techniczna/praktyczna

- 3.1 Rozpoznawanie dłoni
- 3.1.1 Elementy charakterystyczne
- 3.1.2 Generowanie grafiki dłoni
- 3.2 SciKit Learn uczenie maszynowe
- 3.2.1 Budowa programu
- 3.2.2 Zebranie danych
- 3.2.3 Metody klasyfikacji uczenie maszynowe
- 3.2.4 Ponowne wykorzystanie modelu
- 3.3 Paczka PyPi
- 3.3.1 Budowa paczki
- 3.3.2 Plik setup.py
- 3.3.3 Załadowanie paczki do repozytorium

Możliwości wykorzystania

- 4.1 Gry
- 4.2 Obsługa komputera
- 4.3 Sterowanie Robotami Mobilnymi