Одноштриховые жесты мыши

Работу выполнила Ивашева Валерия, 244 группа

Цель

Распознавать и классифицировать траекторию мыши, к одному из установленных классов

Задачи

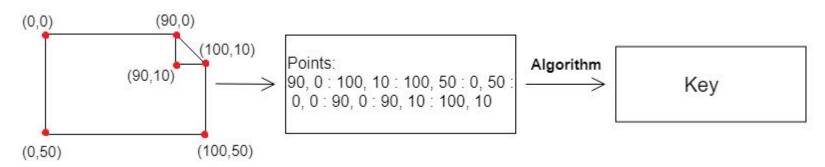
- Изучение алгоритмов распознавания жестов
- Реализация алгоритмов
- Тестирование алгоритмов и сравнение точности распознавания

Существующие решения

- Орега, Яндекс.Браузер
- StrokesPlus, Justgestures, xGestures
- Visual Paradigm

Распознавание жеста

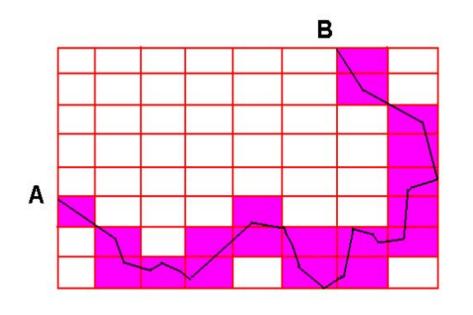
1) Построение классификатора



2) Выбор объекта Минимальное расстояние между ключами

Пример алгоритма

Разбиение на ячейки



Классификатор — список ячеек через, которые проходит жест

Метрика — расстояние Левенштейна

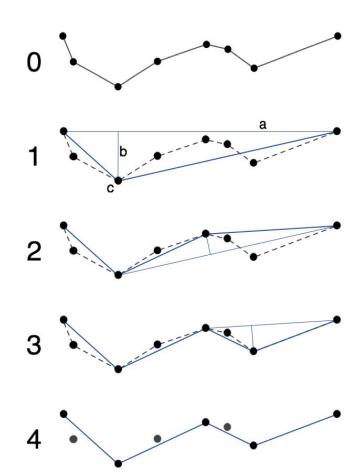
Алгоритм

Классификатор — список характеристических точек Метрика — евклидова метрика



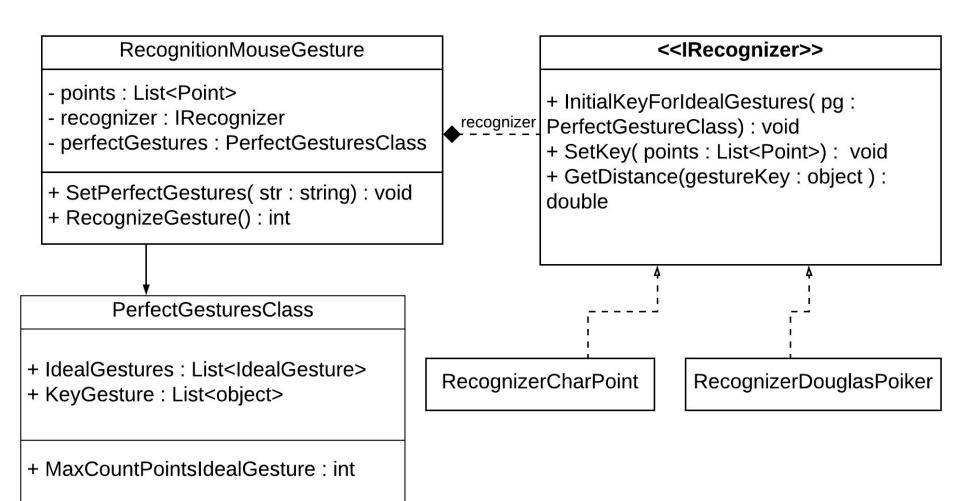
Алгоритм Дугласа-Пекера

- 1. Первая и последняя точка сохраняются
- 2. Находим самую удаленную точку от отрезка А
- Расстояние < ε, все точки до удаляем
- Расстояние > ε, рекурсивно находим остальные точки от начальной до данной и от данной до последней

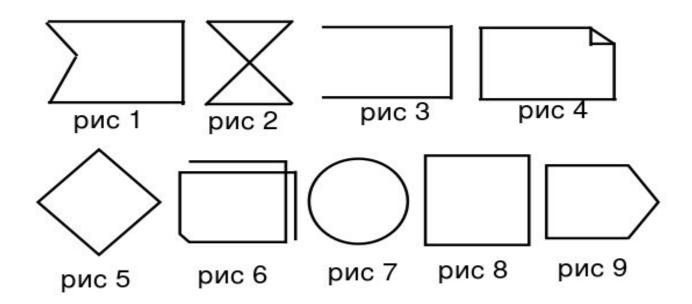


Алгоритм характеристических точек

- 1. Первая и последняя характеристические точки
- 2. Если угол между точками > 20° и расстояние между точками > ε, это характеристическая точка



Идеальные жесты



Тестирование алгоритмов

	рис. 1	рис.2	рис.3	рис.4	рис.5	рис.6	рис.7	рис.8	рис.9	Всего
Распознавание пользователем	115	142	133	128	147	122	147	122	121	1177
Дуглас-Пекер	41	121	32	104	141	83	94	87	96	799
Характеристические точки	103	140	83	107	145	121	90	122	118	1029
Разбиение на ячейки + расстояние Левенштейна	92	135	133	97	137	2	117	107	0	820
Характеристические точки + расстояние Левенштейна	110	141	108	81	144	65	136	122	73	980

Результаты

- Реализованы различные алгоритмы распознавания жестов
- Получены результаты тестирования алгоритмов