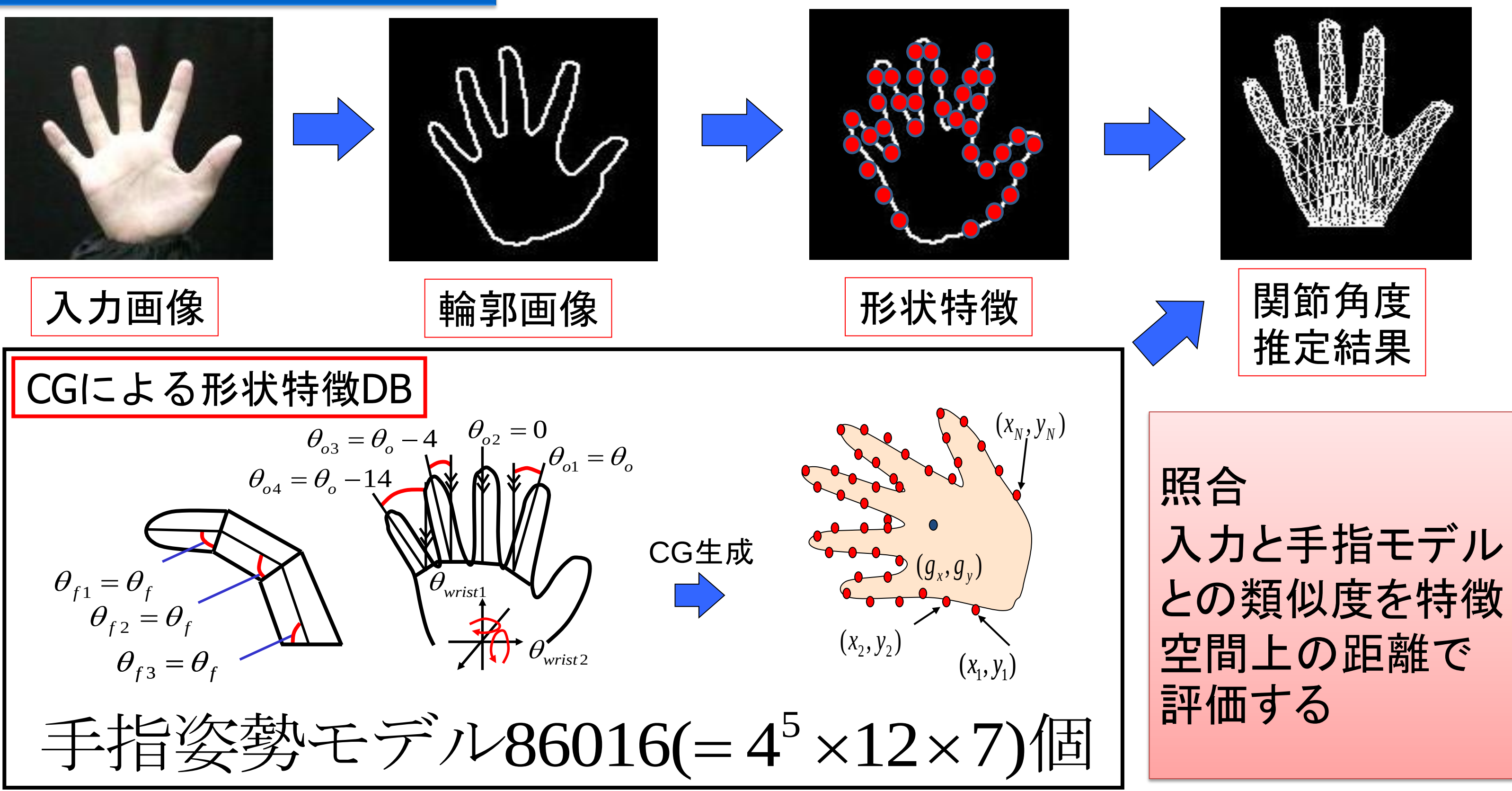


## 1. 研究背景・目的

- ・ 手指は自己隠蔽や向きによって見えが大きく変化するため、画像を用いた手指を使ったジェスチャ認識は困難。
- ・ 二次元の見えから三次元手指姿勢が推定出来れば、非接触ジェスチャインタフェースに利用できる。

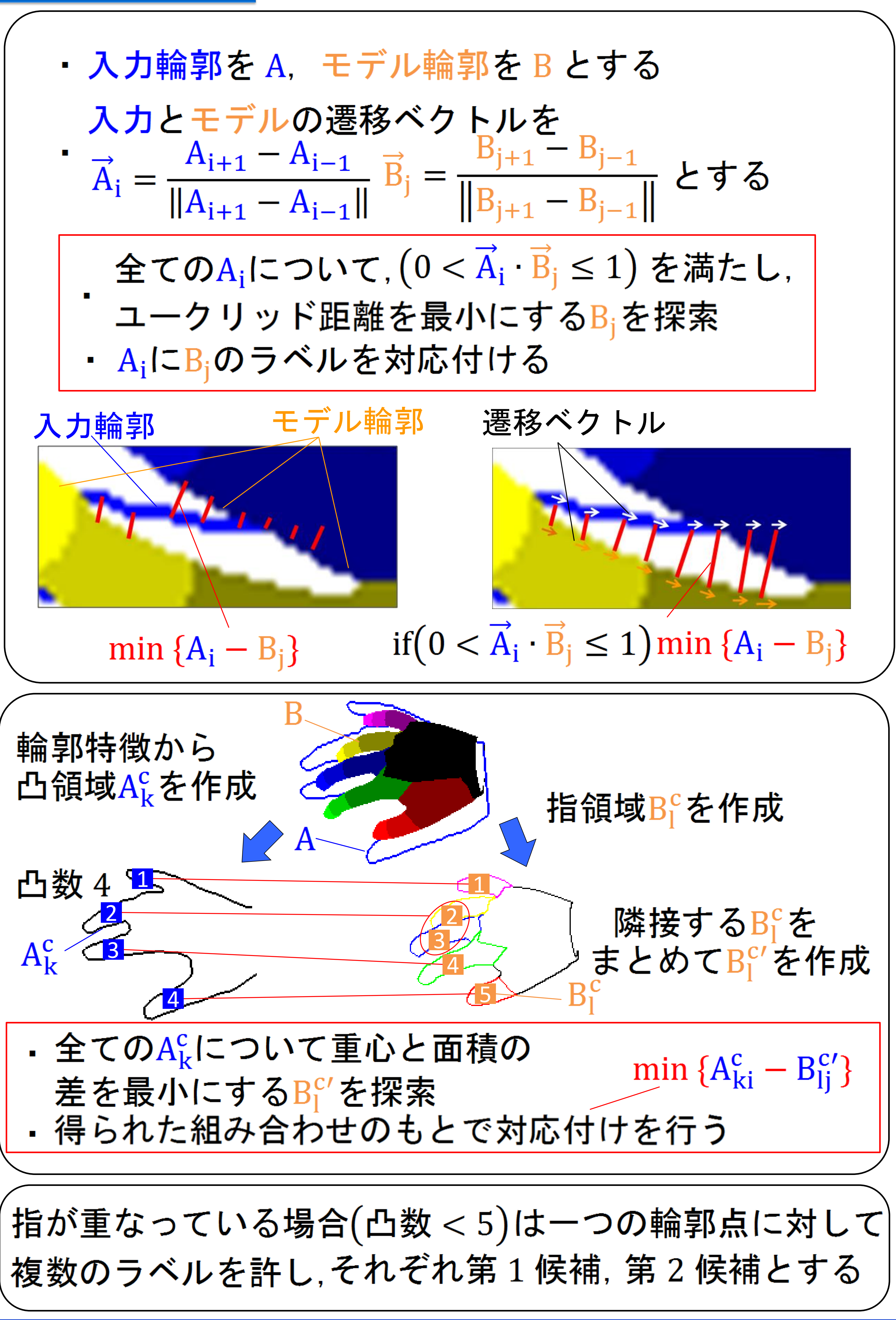
## 2. 認識処理の概要



## 3. 入力部分輪郭の対応付け



## 4. 対応付け手法



## 5. 実験結果

|    |      |      |      |
|----|------|------|------|
| 入力 | 推定結果 | 第1候補 | 第2候補 |
| 入力 | 推定結果 | 第1候補 | 第2候補 |
| 入力 | 推定結果 | 第1候補 | 第2候補 |

## 6. 今後の課題

- ・ 得られた対応付けを基に最小二乗法でモデルの関節角度を推定して, 精度を向上する
- ・ 本手法を拡張して, オクルージョンを起こした手についても手形状推定を行う