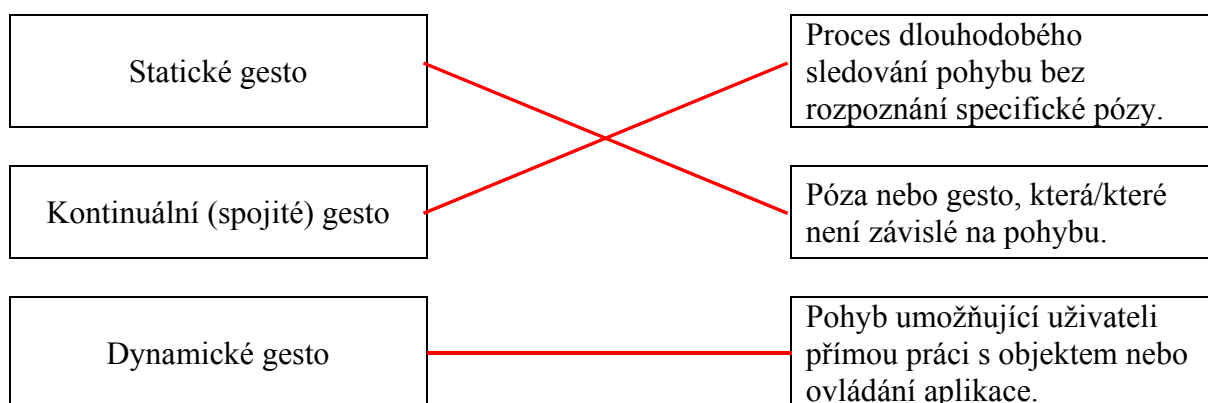


**1. Která z následujících vstupních zařízení umožňují rozpoznávání gest?**☐ mikrofon,☒ dotyková zařízení (např. tablety, touchpady nebo smartphony),☒ 2D/3D kamery.**2. Která gesta patří mezi základní a jsou tedy snadno využitelná všemi uživateli?**☒ vrozená gesta,☐ statická gesta,☒ naučená gesta,☐ dynamická gesta.**3. Přiřaďte každému typu gesta jeho odpovídající definici.****4. Které z parametrů RGB obrazu nejsou ovlivněny změnou podmínek osvětlení scény?**☐ jas obrazu,☒ rozlišení/velikost obrazu,☐ kontrast obrazu.

**5. Na jakém principu je založena funkce většiny hloubkových senzorů?**

- ☐ emisi a detekci ultrafialového světla,
  - X emisi a detekci infračerveného světla,**
  - ☐ emisi a detekci viditelného světla (spektra viditelného světla).
- 

**6. Který výrok o hloubce snímku je správný?**

- ☐ Hloubka snímku je v podstatě dodatečná informace 2D obrazu informující o absolutní vzdálenosti mezi jednotlivými objekty ve scéně vyjádřená v mm.
  - X Hloubka snímku je v podstatě dodatečná informace 2D obrazu informující o absolutní vzdálenosti mezi senzorem a každým pixelem snímku vyjádřená v mm.**
  - ☐ Hloubka snímku je v podstatě dodatečná informace 2D obrazu informující o relativní vzdálenosti mezi jednotlivými objekty ve scéně a středem snímku vyjádřená v mm.
- 

**7. Mezi základní požadavky na formu gesta nepatří:**

- ☐ přirozenost gesta,
  - ☐ uživatelský komfort,
  - ☐ snadná zapamatovatelnost gesta,
  - X jedinečnost uživatelského gesta.**
- 



**8. Přiřad'te klíčové charakteristiky individuálním prostředkům pro rozpoznávání gest.**

Datové rukavice	Kamera
<b>A</b>	<b>C</b>
<b>B</b>	<b>D</b>
<b>F</b>	<b>E</b>

- A – přesnější výsledky,  
B – nižší uživatelský komfort,  
C – vyšší uživatelský komfort,  
D – algoritmická složitost,  
E – relativně nízká cena sensorové části,  
F – vyšší cena sensorové části.

**9. Výstupem algoritmu konvexních nedostatků při rozpoznávání statických gest jsou:**

- ☐ souřadnice polohy ruky a obraz jejího pozadí,  
☐ souřadnice obrysu ruky,  
**X** souřadnice tří bodů (počáteční bod, nejhlubší bod a koncový bod),  
☐ souřadnice čtyř bodů (počáteční bod, středový bod, nejhlubší bod a koncový bod).

