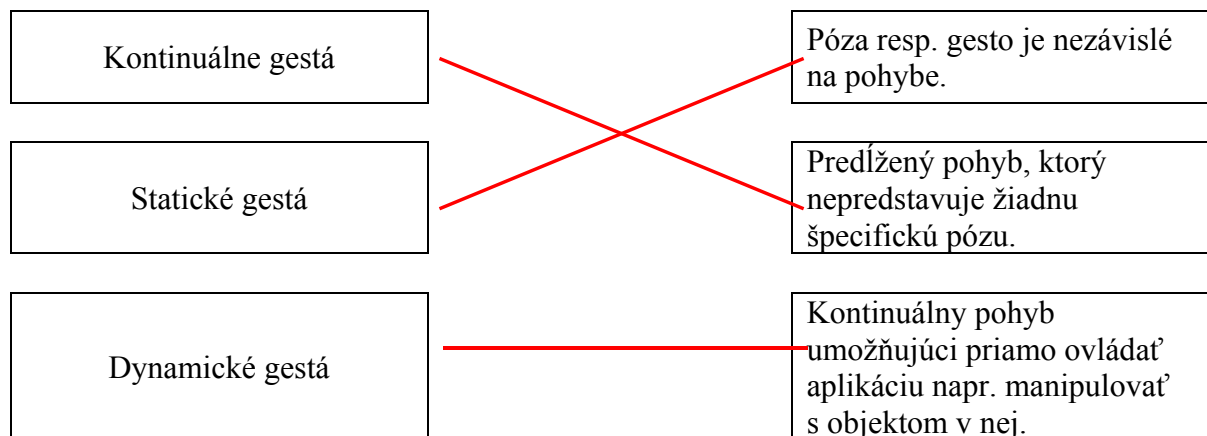


1. Aké sú základné oblasti rozpoznávania gest z pohľadu vstupného hardvéru?☐ mikrofón,**X** dotykové zariadenia (tablety, touchpady alebo smart telefóny),**X** 2D/3D kamera.**2. Aké sú základné kategórie gest z pohľadu skúseností používateľa?****X** vrodené gestá,☐ statické gestá,**X** naučené gestá,☐ dynamické gestá.**3. K jednotlivým typom gest priradiť zodpovedajúcu definíciu.****4. Ktoré parametre RGB obrazu nie sú ovplyvnené zmenou svetelných podmienok snímanej scény?**☐ jas obrazu,**X** rozlíšenie/veľkosť obrazu,☐ kontrast obrazu.

Erasmus+

Tento projekt bol financovaný s podporou Európskej Komisie.
Táto publikácia (dokument) reprezentuje výlučne názor autora a Komisia nezodpovedá za akékoľvek použitie informácií obsiahnutých v tejto publikácii (dokumente).

5. Na akom princípe je založená väčšina hĺbkových senzorov?

- ☐ emisia a detekcia ultrafialového svetla,
- X emisia a detekcia infračerveného svetla,**
- ☐ emisia a detekcia bieleho svetla (viditeľného svetelného spektra).
-

6. Ktoré tvrdenie o hĺbkovom obraze je správne?

- ☐ Hĺbkový obraz je 2D obraz obsahujúci informáciu o absolútnej vzdialenosti medzi jednotlivými objektami v scéne vyjadrenú v mm.
- X Hĺbkový obraz je 2D obraz obsahujúci informáciu o absolútnej vzdialenosti medzi obrazovým senzorom (CCD čip) a jednotlivými pixelmi obrazu vyjadrenú v mm.**
- ☐ Hĺbkový obraz je 2D obraz obsahujúci informáciu o relatívnej vzdialenosti medzi jednotlivými objektami v scéne a stredom obrazu vyjadrenú v mm.
-

7. Medzi základné požiadavky pri návrhu gest nepatrí:

- ☐ prirodzenosť gesta,
- ☐ komfort používateľa,
- ☐ ľahká zapamätateľnosť gesta,
- X používateľská jedinečnosť gesta.**
-



8. Priradiťte význačné vlastnosti k jednotlivým spôsobom rozpoznávania gest.

Dátová rukavica	Kamera
A	C
B	D
F	E

A – priame a presné výsledky,
B – nízky komfort používateľa,
C – vysoký komfort používateľa,
D – algoritmická zložitosť,
E – relatívne nízke náklady na senzorickú časť,
F – vysoké náklady na senzorickú časť.

9. Výstupom algoritmu metódy konvexných nedostatkov pri rozpoznávaní statických gest je:

- ☐ súradnice ruky a pozadia obrazu,
- ☐ súradnice obrysu resp. kontúry ruky,
- X** súradnice troch význačných bodov ruky: počiatočný, najhlbší a koncový bod,
- ☐ súradnice štyroch význačných bodov ruky: počiatočný, centrálny, najhlbší a koncový bod.

