

1. ¿Cuáles son las dos áreas principales en el campo del reconocimiento de gestos en función del hardware de entrada?

☐ micrófono,

X dispositivos táctiles (como tablets, paneles táctiles o teléfonos inteligentes),

X cámara 2D/3D.

2. ¿Cuáles son las categorías fundamentales de gestos en términos de experiencia de usuario?

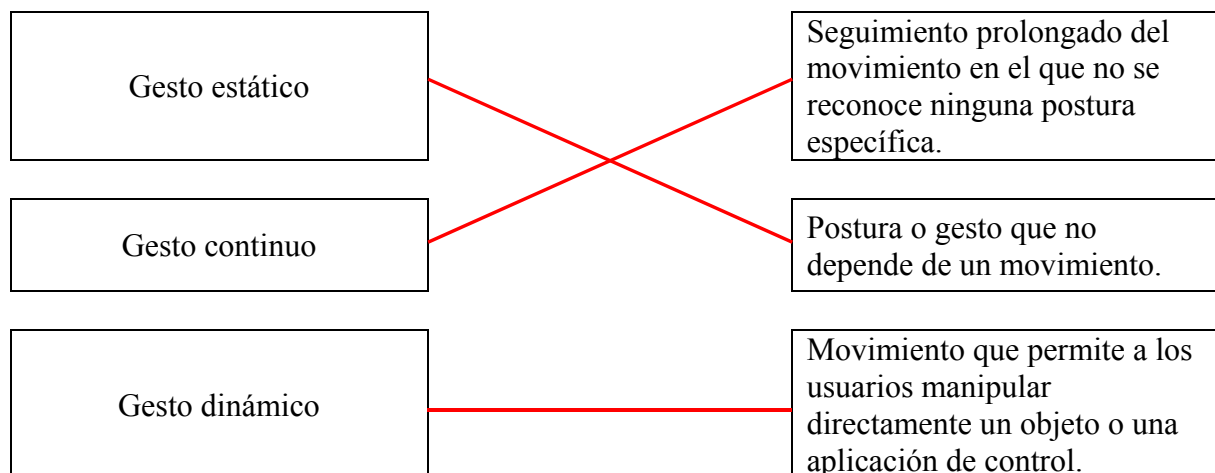
X gestos innatos,

☐ gestos estáticos,

X gestos aprendidos,

☐ gestos dinámicos.

3. Asignar a cada tipo de gesto su correspondiente definición.



4. ¿Qué parámetros de las imágenes RGB no se ven afectados por el cambio de las condiciones de iluminación de la escena?

☐ Brillo de la imagen,

X Resolución/tamaño de la imagen,

☐ Contraste de la imagen.



Erasmus+

El presente proyecto ha sido financiado con el apoyo de la Comisión Europea.
Esta publicación (comunicación) es responsabilidad exclusiva de su autor. La Comisión no es responsable del uso que pueda hacerse de la información aquí difundida.

5. ¿En qué principio se basan la mayoría de los sensores de profundidad?

- ☐ emisión y detección de luz ultravioleta,
 - X emisión y detección de luz infrarroja,**
 - ☐ emisión y detección de luz blanca (espectro de la luz visible).
-

6. ¿Qué afirmación sobre la imagen de profundidad es correcta?

- ☐ La imagen de profundidad es una imagen en 2D que contiene información sobre la distancia absoluta entre los objetos individuales en la escena expresada en mm.
 - X La imagen de profundidad es una imagen en 2D que contiene información sobre la distancia absoluta entre el sensor y cada píxel de la imagen expresada en mm.**
 - ☐ La imagen de profundidad es una imagen en 2D que contiene información sobre la distancia relativa entre los objetos individuales en la escena y centro de la imagen expresada en mm.
-

7. Entre los requisitos básicos para el diseño gestos no pertenece:

- ☐ la naturalidad del gesto,
 - ☐ la comodidad del usuario,
 - ☐ el gesto debería ser fácil de recordar,
 - X gestos singulares del usuario.**
-



8. Asignar las características significativas de los métodos de reconocimiento de gestos.

Guante de datos	Cámara
A	C
B	D
F	E

- A – resultados precisos,
B – baja comodidad del usuario,
C – alta comodidad del usuario,
D – complejidad algorítmica,
E – precio relativamente bajo de la parte sensorial,
F – precio alto de la parte sensorial.
-

9. El algoritmo de defecto de convexidad devuelve como salida del reconocimiento de gestos estáticos:

- ☐ las coordenadas de la mano y del fondo de la imagen,
- ☐ las coordenadas del contorno de la mano,
- X las coordenadas de tres puntos, punto de inicio, punto más profundo y punto final,**
- ☐ las coordenadas de cuatro puntos, punto de inicio, punto central, punto más profundo y punto final.

