

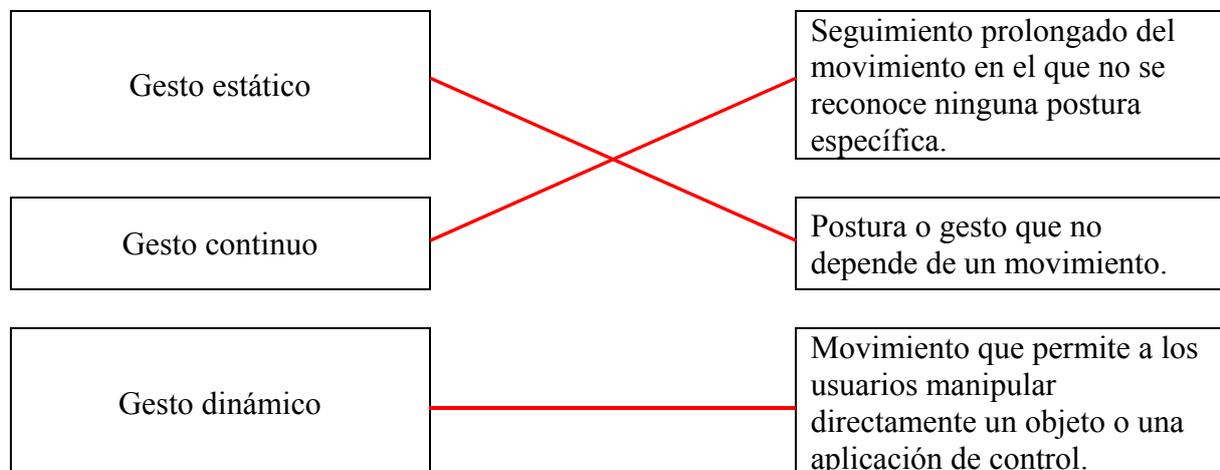
1. ¿Cuáles son las dos áreas principales en el campo del reconocimiento de gestos en función del hardware de entrada?

- 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.



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

- emisión y detección de luz ultravioleta,
 - 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.
 - 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,
 - 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,
- 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.

