

1. Aké sú základné oblasti rozpoznávania gest z pohľadu vstupného hardvéru?

- ☐ mikrofón,
 - ☐ dotykové zariadenia (tablety, touchpady alebo smart telefóny),
 - ☐ 2D/3D kamera.
-

2. Aké sú základné kategórie gest z pohľadu skúseností používateľa?

- ☐ vrodené gestá,
 - ☐ statické gestá,
 - ☐ naučené gestá,
 - ☐ dynamické gestá.
-

3. K jednotlivým typom gest prirad'te zodpovedajúcu definíciu.

Kontinuálne gestá	Póza resp. gesto je nezávislé na pohybe.
Statické gestá	Predĺžený pohyb, ktorý nepredstavuje žiadnu špecifickú pózu.
Dynamické gestá	Kontinuálny pohyb umožňujúci priamo ovládať aplikáciu napr. manipulovať s objektom v nej.

4. Ktoré parametre RGB obrazu nie sú ovplyvnené zmenou svetelných podmienok snímanej scény?

- ☐ jas obrazu,
 - ☐ rozlíšenie/veľkosť obrazu,
 - ☐ kontrast obrazu.
-



5. Na akom princípe je založená väčšina hĺbkových senzorov?

- ☐ emisia a detekcia ultrafialového svetla,
 - ☐ 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.
 - ☐ 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,
 - ☐ používateľská jedinečnosť gesta.
-



8. Priradiťte význačné vlastnosti k jednotlivým spôsobom rozpoznávania gest.

Dátová rukavica	Kamera

- 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,
- ☐ súradnice troch význačných bodov ruky: počiatočný, najhlbší a koncový bod,
- ☐ súradnice štyroch význačných bodov ruky: počiatočný, centrálny, najhlbší a koncový bod.

