





0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

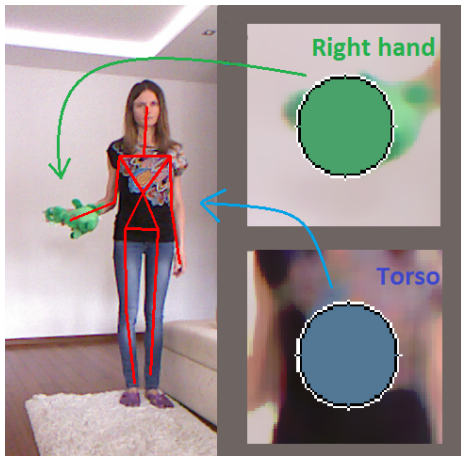
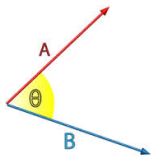
OpenNI™

## Class archivos

- ▶ `getCantLineas();`
- ▶ `guardarEnArreglo();`
- ▶ `setCantLineas();`

## Class conversion

- ▶ `convertir(string pjoint1, string pjoint2, int n);`
- ▶ `llenarArregloAngulos();`
- ▶ `getArregloAngulos();`



$$\vec{A} \cdot \vec{B} = A B \cos \theta$$

## Class compara

- ▶ `sacapromedios(double arreglo);`
- ▶ `arreglo_promedio(double arreglo_prom1, double arreglo_prom2);`

## sacapromedios

Array recibido:

$[n, k, \dots, l, m]$

Array retornado:

$[prom(n, k, \dots), \dots, prom(\dots, l, m)]$

## arreglo\_promedio

Array recibido:

$[prom(n, k, \dots), \dots, prom(\dots, l, m)]$

Array retornado:

$[1, 0, 0, 1, 0, 1, 1, 0, 1, 1]$



## Class compara

- ▶ `comparar_angulos(int promedio);`
- ▶ `comparar_velocidad(int pSizeMov1, int pSizeMov2);`



