Computação Visual

**Semana 2**

As imagens são capturadas a partir de sensores.

Um único sensor é capaz de capturar uma onda,multiplos sensores são capazes de caturar imagens.

Então imagine que um sensor da camera é um conjunto de “quadradinhos” que capturam a luz.

Uma imagem contendo faca

O conteúdo gerado por IA pode estar incorreto.

O censores CCD e CMOS não são capazes de capturar cores,para que isso ocorra é utilizado um filtro RGGB Bayer Mosaico.

O papel desse filtro é fazer com que a luz seja guiada para para o seu espectro correspondente(como se ele fosse um gestor de estacionamento)

Interface gráfica do usuário, Aplicativo

O conteúdo gerado por IA pode estar incorreto.

Existe uma diferença entre os CCD e os CMOS porém em suma...o que ocorre nesses processos é tranformação de sinais continuos de enrgia de cada espectro em sinais digitais.

Com isso a imagem é armazenada.Logo.... passamos para o último processo de transformação,onde os espectros RGB são mesclados (Demosaicing) transformando a imagem em um jpg.

Imagens que não sofreram esse processo são chamadas de RAW e armazenam cada informação de pixel RGB sem percas ou mesclagens/compressões.

**Tutorials**

**Código:**

Aplicando a bilbitoteca SDL

Voce precisa fazer referencia aos códigos(Include) e as libs da pasta do SDL.

Gcc arquivo.c

-I diretorito/past\_com\_includes.h

-L diretorio/pasta\_com\_lib

-l SDL3

-o nome do arquivo de saída.

**TRABALHANDO COM SDL**

Todas as funções do SDL retornam sucesso ou fracasso para checagem de erros,-1 indica que a função não ocorreu com o esperado,portanto pode ser utilizado para tratamento de erros.

Os erros do SDL são Armazenados e podem ser chamados através da função SDL\_GetError.