1. Materiais e Metodos

Neste capitulo serão abordados todos os conhecimentos necessários para o desenvolvimento do projeto, como as características da Carteira Nacional de Habilitação, as bibliotecas e linguagens utilizadas para o desenvolvimento e principais algoritmos utilizados na implementação.

* 1. Ambiente de desenvolvimento

Uma linguagem de programação é uma linguagem artificial projetada para comunicar instruções a uma máquina, especialmente um computador. Linguagens de programação podem ser utilizadas para criar os programas que controlam o comportamento de uma máquina (AABY, 2004).

A descrição de uma linguagem de programação é geralmente dividida em dois componentes da sintaxe (forma) e semântica (significado). Alguns idiomas são definidos por um documento de especificação, como por exemplo, a linguagem de programação C é especificada por um padrão ISO. (ISO/IEC, 2011).

* + 1. Linguagem C#

C# é uma linguagem de programação orientada a objeto desenvolvida pela Microsoft em meados de 1999 com base na linguagem C++ que permite criar uma grande variedade de aplicativos seguros e robustos que são executados no .NET Framework. A intenção da Microsoft foi criar uma linguagem de uso geral simples, robusta, orientada objetos e fortemente tipada. É possível usar C# para criar aplicativos cliente do Windows, Web Services, aplicativos cliente-servidor, entre outros.

* + 1. Biblioteca OpenCV e EmguCV
       1. OpenCV

OpenCV (Open Source Computer Vision Library) é uma biblioteca livre ao uso acadêmico e comercial, para o desenvolvimento em linguagem C e C++, de aplicativos na área de visão computacional (OPENCV, 2013). Esta biblioteca possui mais de 2500 algoritmos otimizados, desde os mais simples até os mais modernos, tais como os de Machine-Learning.

O OpenCV pode ter ser utilizado no desenvolvimento de aplicativos com as mais diversas aplicações, desde programas simples como colagem de imagens até programas complexos como auxilio na navegação robótica. Segundo (Rui Miguel, 2013 - Superfícies Interativas com Kinect)

O OpenCV foi projetado especialmente para eficiência computacional e têm enorme foco em aplicações em tempo real, que utilizam processamento de visão por computador. Foi desenvolvido em C/C++ otimizado e permite tirar partido de processamento multi-core. Confere, ainda, um enorme grau de abstração da programação que requer este tipo de processamento.

* + - 1. EmguCV

EmguCV tem como principal função adaptar o código na biblioteca OpenCV para que possa ser utilizado em plataformas e linguagens compatíveis com o .NET Framework, como C#, VB, VC++, entre outros. Dessa forma, o EmguCV permite a implementação de funcionalidades do OpenCV atrás do Visual Studio em linguagens de programação como o C#.

* + 1. Tesseract

O Tesseract é a biblioteca opensource responsável pelo reconhecimento ótico dos caracteres, desenvolvida pela HP entre 1985 e 1995 e a partir de 2006 o projeto foi continuado pela Google. Atualmente o Tesseract é considerado a melhor ferramenta OCR opensource (Bhaskar, 2012).

* + 1. Microsoft Visual Studio

Visual Studio é o ambiente de desenvolvimento (IDE) da Microsoft para construção de aplicações em C#, Visual Basic, Visual C#, C++, JavaScript, entre outras linguagens. Com esta ferramenta é possível criar as mais diversas aplicações desktop, aplicativos móveis, serviços Web, dentre outros. A versão do Visual Studio utilizada para o desenvolvimento deste trabalho é a 2015 com .NET Framework 4.

* 1. Estrutura do sistema

<http://www.detran.pr.gov.br/modules/catasg/servicos-detalhes.php?tema=motorista&id=130>

EMGU. EmguCV. Disponível em: . Acesso em: 11 jun. 2014.

OPENCV. (2013). OpenCV: About OpenCV. Disponivel em: Acessado em: 17 Ago 2013.

<http://opencv.org/about.htm>

COUTO, Leandro Nogueira . Sistema para localização robótica de veículos autônomos baseado em visão computacional por pontos de referência . Biblioteca Digital da USP. São Carlos . 2012. Disponível em: . Acesso em: 18 Novembro 2012.

33. WATERS, D. J. Do microfilme à imagem digital: projeto conservação

preventiva em bibliotecas e arquivos. Disponível em:

<http://www.cpba.net>. Acesso em: 29 abr. 2003.

<http://www.prefeitura.sp.gov.br/cidade/upload/cpba_49_1253284217.pdf>

SHAPIRO, L. G. (2001). *Computer Vision* (1 ed., Vol. 1). Prentice Hall.

ZUECH, N. (1988). *Understanding and Applying Machihe Vision* (2 ed.). Yardley, Pennsylvania: Marcel Dekker INC.

DAVIES, R. (2005). *Machine Vision: Theory, Algorithms, Practicalities* 1 ed., Vol. 1. Morgan Kaufmann.

3.3.1 Aquisicão das Imagens

Para realizar a aquisição das imagens, utilizou-se um código disponível na *Internet* do programa *C# Webcam Capture* desenvolvido por Philip Pierce (PIERCE, 2003) que foi adicionado ao projeto do sistema biométrico no *Visual Studio* e adaptado conforme a necessidade. Esse programa captura a imagem de uma *webcam* conectada ao computador, mostrando a imagem a uma certa taxa de tempo, definida pelo usuário.

As imagens são adquiridas em uma resolução de 640 x 480 *pixels*.