

- 1) O algoritmo de segmentação por crescimento de regiões depende da definição das duas variáveis, grau de similaridade e tamanho mínimo para o estabelecimento de uma região. A imposição de graus de similaridade muito baixos cria um número muito grande de fragmentos na imagem original. Por outro lado, se o limiar de área – que define os tamanhos mínimos de uma região – for muito alto, haverá um reagrupamento de fragmentos, formando polígonos muito heterogêneos.
- 2) Com um tamanho de pixel de 10 m, alvos como casas, carros, árvores se tornam pequenos demais para a interpretação humana, sendo assim, nessa resolução é indicado para observação de alvos como campos agrícolas, florestas, rios de médio e grande porte, áreas urbanas, etc.
- 3) Como o modelo geodésico leva em conta a curvatura da Terra, esse modelo é mais indicado para medições de grandes distâncias, sendo mais preciso.
- 4) A Projeção Cilíndrica de Robinson é a representação dos meridianos que ocorre por meio de curvilíneas e os paralelos por linhas retas. A intenção dessa projeção é reduzir as distorções angulares, o que gera uma distorção mínima das áreas continentais, sendo, portanto, considerada a projeção que melhor apresenta as massas de terra.
- 5) De acordo com a análise do comportamento espectral da vegetação, as estruturas celulares das folhas provocam uma forte reflexão da luz solar na região do Infravermelho próximo.
- 6) O Sentinel 2 possui bandas com uma resolução espacial entre 10m e 20m, enquanto o Landsat 8 apresenta uma resolução espacial de 30m. Outra vantagem é que o Sentinel 2 possui 4 bandas na região do Red Edge, enquanto o Landsat não possui bandas nessa região. Quanto a resolução temporal, o Sentinel 2 apresenta 5 dias de resolução temporal, enquanto o Landsat 8 apresenta 8 dias.
- 7) O sistema de referência geodésico é utilizado para projetar uma determinada superfície no plano, adotando-se uma superfície que sirva de referência, garantindo uma concordância das coordenadas na superfície esférica da Terra. Com este propósito, deve-se escolher uma figura geométrica regular, muito próxima da forma e dimensões da Terra, a qual permite, mediante a um sistema coordenado, posicionar espacialmente as diferentes entidades topográficas.  
Já os sistemas de referência planimétricos podem ser representadas no plano através nas componentes Norte e Leste e são o tipo de coordenadas regularmente encontrado em mapas. Para representar as feições de uma superfície curva em plana são necessárias formulações matemáticas chamadas de Projeções. Diferentes projeções poderão ser utilizadas na confecção de mapas, no Brasil a projeção mais utilizada é a Universal Transversa de Mercator UTM.