

Prüfungsstermine WS

27.2., 28.2., 27.3., 18.4., 20.4.,

Anmeldung persönlich oder 0241/80-27860

Nicht per E-Mail

A 1.1.)

$G(r,g,b)$  →

G7		G9
	G13	
G17		G19

Nearest Neighbor

→

G7	<u>G7</u>	G9
G11	G13	<u>G13</u>
G17	<u>G17</u>	G19

$B(l,a)$  →

$R(o,t)$  →

G7	B8	G9
R12	G13	R14
G17	B18	G19

eigen + 4er keine Interpolation,  
sondern Reproduktion

$$B13 = \frac{B8 + B18}{2} \quad \text{bilineare Interpolation}$$

$$R13 = \frac{R12 + R14}{2}$$

$$B17 = \frac{B6 + B8 + B18 + B16}{2}$$

$$G8 = \frac{G3 + G7 + G9 + G13}{4}$$

A 1.4.)

- Kamera mit Bayer-CFA
- für jedes Pixel müssen zwei Farbwerte aus den benachbarten Pixeln berechnet.
- jedes Pixel ist statistisch ~~korrekt~~ korrekt mit seinem Nachbarn

Ansatz: Manipulation würde diese Korrelation zerstören.

Grenzen des Verfahrens:

- Schon auf JPEGS oder notierten Bildern  
/sketchen  
nicht mehr anwendbar