1.在原始图片的基础上，进行高斯模糊操作，将图片平滑化，去除干扰的噪声对后续图像处理的影响。

2.灰度化：为边缘检测算法准备灰度化环境。

3.中值滤波：让周围的像素点接近真实值，从而消除孤立的噪声点。

4.Sobel算子：车牌定位的核心算法，检测图像中的垂直边缘，便于区分车牌。

5.二值化：对图像的每个像素做一个阈值处理。强化目标区域，弱化背景。

6.闭操作：可以将车牌字母区域连成一个整体，便于后续轮廓的提取

7.取轮廓：将连通域的外围勾画出来，便于形出外接矩形。

8.尺寸判断：对外接矩形进行判断，以判断他们是否是可能的候选车牌的操作。

9.角度判断：通过角度进一步排除一部分车牌。

10.旋转：为后面的车牌判断与字符识别提高成功率

11.大小调整：将候选车牌调整大小一致。

