2/13/2020

Kevin Patist, Wietse ten Dam

Implementatieplan

Plan van implementatie

Table of Contents

[Doel 2](#_Toc32500208)

[Methoden 3](#_Toc32500209)

[Keuze 4](#_Toc32500210)

[Implementatie 5](#_Toc32500211)

[Evaluatie 6](#_Toc32500212)

# Doel

* Om van langs lopende mensen de gezichten te kunnen vinden en daarop herkenning te kunnen uitvoeren.
* Tijdens de epidemie van het coronavirus willen we graag een camera met gezichtsherkenning en een warmte camera samen laten werken. Dan kunnen we snel de mensen identificeren die een te hoge lichaamstempratuur hebben zodat die zo snel mogelijk medische hulp krijgen.
* De warmte camera en het koppelen daarvan doen wij niet, wij zorgen voor een programma dat gezichten detecteert en herkent. Om dit optimaal te kunnen toe te passen moeten wij een gang hebben met goede verlichting en een camera in het midden van de gang.
* Wij willen de edge detection verbeteren om de volgende reden: Als er betere edge detection is krijg je een accurater beeld van de gezichtskenmerken wat het makkelijker kan maken om de persoon te kunnen detecteren en te kunnen herkennen.

# Hoofdvraag

Hoe kunnen wij de huidige edge detection verbeteren zodat wij een hogere accuraatheid krijgen?

# Methoden

## Canny edge detection

Takes a sobel operator and perfects it, to discare the edges we don’t use

The input of a canny operator is the output of a sobel operator

Sobal operator = turn gray scale + run gaussian blue + run sobel operator in both x&y directions + calculated the gradiant + calcueled the oriatntation

Canny takes the sobel ouput and makes form the lines a 1 pixel with line that is more accurate

Bronnen

<https://www.youtube.com/watch?v=sRFM5IEqR2w>

# Keuze

# Implementatie

# Evaluatie