# Implementatieplan titel

## Namen en datum

## Doel

Geef aan wat het doel van de implementatie is.

Het doel is om een werkend edge detection te schrijven

## Methoden

Je geeft hier aan welke methoden er zijn, wat de verschillende tussen de methodes zijn.

Canny:

stappen:  
 Gaussian filter

finden van de intensiteitsgradiënten van de afbeelding

Non-maximum onderderukking

Hysteresis Thresholding

<https://docs.opencv.org/3.4.3/da/d22/tutorial_py_canny.html>

<https://en.wikipedia.org/wiki/Canny_edge_detector>

Roberts:

<https://en.wikipedia.org/wiki/Roberts_cross>

Kleine kernel, alleen integers.

Grote gevoeligheid voor ruis.

prewitt:

<https://en.wikipedia.org/wiki/Prewitt_operator>

berekent de richting van de edge

Sobel:

<https://en.wikipedia.org/wiki/Sobel_operator>

gebruikt veel resources

is erg gevoelig voor ruis

Deriche:

<https://en.wikipedia.org/wiki/Deriche_edge_detector>

<https://apps.dtic.mil/dtic/tr/fulltext/u2/a130824.pdf>

Gebaseerd op Canny.

Eerste twee stappen verschilt.

In bepaalde gevallen (uitleggen welke gevallen) is Deriche sneller dan Canny.

## Keuze

Je geeft een onderbouwing over waarom een bepaalde methode is gekozen, en/of waarom bepaalde settings zijn gebruikt.

## Implementatie

Je geeft aan hoe deze keuze is geimplementeerd in de code

## Evaluatie

Je geeft aan welke experimenten er gedaan zullen worden om de implementatie te testen en te ‘bewijzen’ dat de implementatie daadwerkelijk correct werkt. Dit geeft direct informatie over de meetrapporten die er zullen worden gemaakt.