	영상정보처리
AL THE	LAB 08
학번	1814965
이름	김현주

실습 문제 1

1 소스코드(원본 서식 유지로 복사 or 코드 화면 캡쳐)

```
import ov2 as cv
import numpy as np
import numpy as numpy a
```

허프 변환: (x, y) 좌표계 직선 -> (theta, rho) 좌표계 곡선

- 1. 허프 변환 좌표계의 행렬 구성: (L10) cm = np.zeros()
- 2. 직선에 대한 누적 행렬 구성: input 영상에서 직선을 255로 나타내므로 (L17)로 직선을 인지한다. (L19~L22) Theta와 rho를 구하고 rho를 정수로 변환한 후 행렬의 해당 위치 값을 누적 한다.
- 3. 허프 누적 행렬의 최댓값 선정: (L25~L31) 최댓값일 때의 rho와 theta를 구한다.

4. rho = x*cos(theta) + y*sin(theta) 직선 그리기: (L34~L36) rho와 theta로 (x, y) 좌표계에 직선을 그린다.

2 실행 화면

