



EVROPSKÁ UNIE
Evropské strukturální a investiční fondy
Operační program Výzkum, vývoj a vzdělávání



**Rozvoj lidských zdrojů TUL pro zvyšování relevance,
kvality a přístupu ke vzdělání v podmínkách Průmyslu 4.0**

CZ.02.2.69/0.0/0.0/16_015/0002329

Úvod do zpracování obrazů

Informační technologie

Podklady pro cvičení č. 6

doc. Ing. Josef Chaloupka, Ph.D.

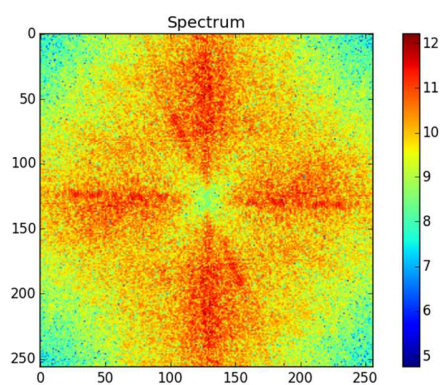
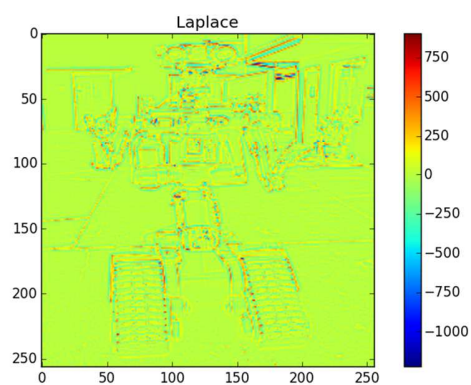
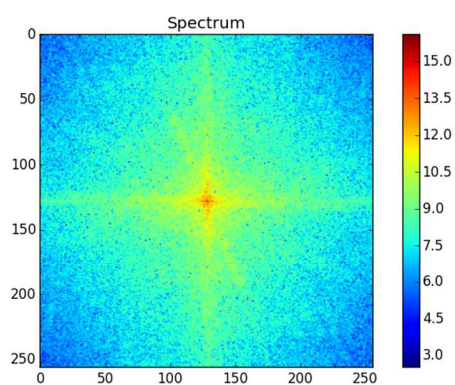
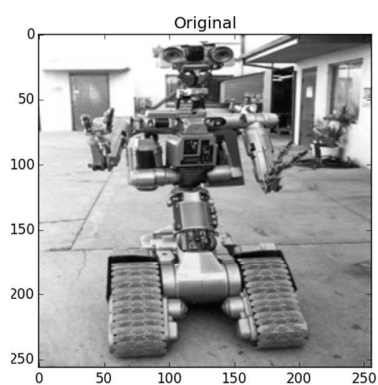


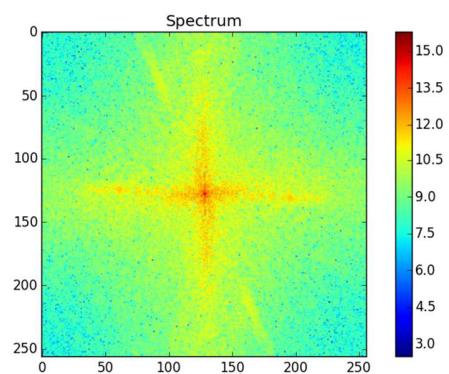
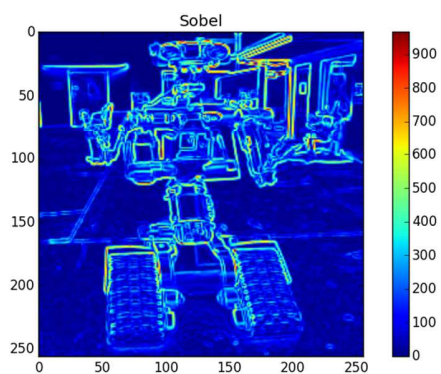
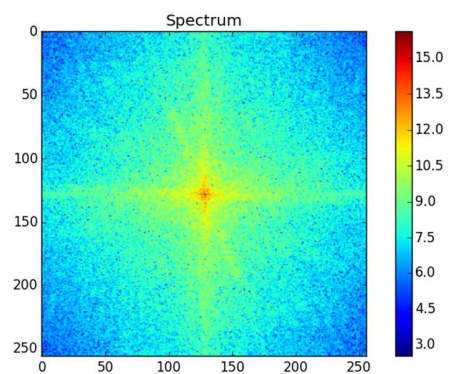
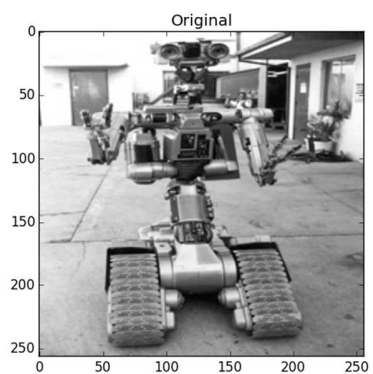
TECHNICKÁ UNIVERZITA V LIBERCI
www.tul.cz

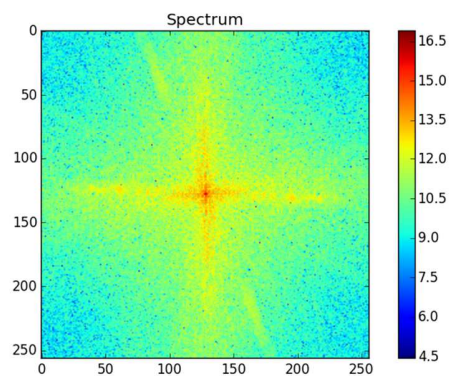
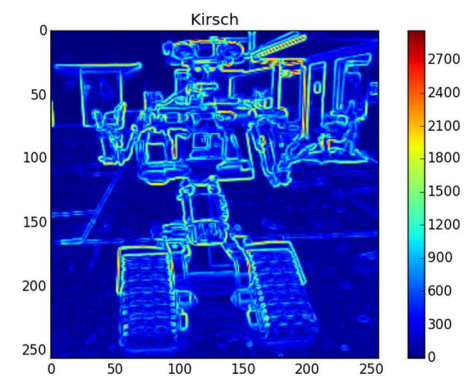
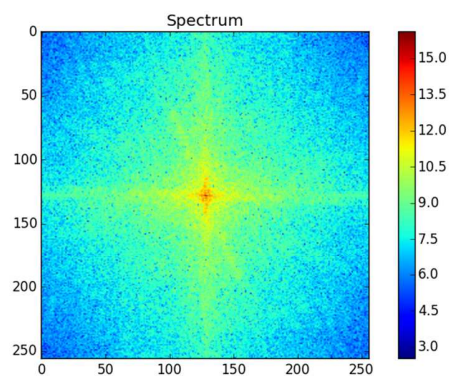
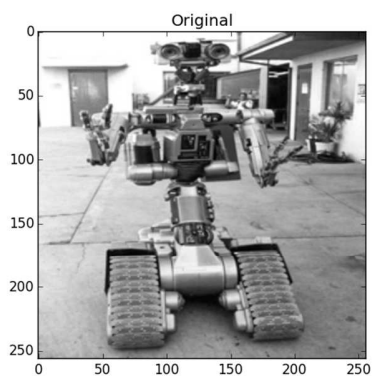


1) Naprogramujte Laplaceův, Sobelův a Kirschův hranový detektor pro obrázek cv04c_robotC.bmp.

2) Zobrazte původní obrázek, výsledek z hranového detektoru a spektrum pro každý z hranových detektorů.







cv06_robotC.bmp



TECHNICKÁ UNIVERZITA V LIBERCI
www.tul.cz