# Implementatieplan titel

## Namen en datum

## Doel

Geef aan wat het doel van de implementatie is.

## Methoden

Sobel operator is een 3 bij 3 matrix waar 2 aparte kernels zijn. 1 kernel voor de horizontale en 1 voor de verticale matrix.waarbij ze appart kunnen gebruikt worden voor een afbeelding. Sobel kan goed gebruikt worden voor horizontale en verticale lijnen te detecteren.

Prewitt`s operator is redelijk gelijk aan sobel maar de kernel heeft een verschil

Robert`s croos ooperator bestaat ook uit 2 kernels maar is 2 bij 2 en werkt het best bij hoeken van 45 graden

Lapacian of gausian kan gebruikt worden om de 2 afgeleide van een afbeelding te vinden. Voor een beter resultaat kan de afbeelding wel eerst gefilterd worden want de Lapacian of gausian is gevoelig voor ruis.

Canny edge detection algoritme.

## 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 t

## 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.