# Implementatieplan titel

## Stefan van der Ham & Bas van Rossem 22-2-19

## Doel

Edge detectie implementeren

## Methoden

* Sobel methode
  + 2 3x3 kernels die over de x en y richting van he plaatje worden geplaatst
* Laplacian methode
  + 1 3x3 of groter die in een keer over alle pixels heen gaat

## Keuze

Wij kiezen voor de laplacian methode aangezien deze maar een kernel heeft en daardoor ook sneller is.

## Implementatie

Not yet…

## Evaluatie

door het resultaat te vergelijken met de oplossing die er al is