# Implementatieplan Edge detection

## Namen en datum

Kiet van Osnabrugge en Wiebe van Breukelen

## Doel

Geef aan wat het doel van de implementatie is.

We willen meer data verzamelen over de edges om uiteindelijk een robuuster en nauwkeuriger resultaat te krijgen.

## Methoden

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

Laplacian edge detection(standaard implementatie):

Levert alle edges op maar beeld dit slecht af en is erg gevoelig voor ruis.

Prewitt edge detection

Edge detection voor de x en y richting met lager treshhold. Deze constanten worden gebruikt om de hoek van de edges te bereken.

Levert alle (mogenlijk te veel onnodige edges) edges op met richting van de edge.

Sobel edge detection

Edge detection voor de x en y richting met hoger treshhold. Deze constanten worden gebruikt om de hoek van de edge te bereken.

Levert alle (minder onnodige edges dan prewitt) edges op met de richting van de edge.

Canny (als verwerking op sobel of prewitt):

Filtert op de relevante edges. Verfijnt de relevante lijnen en maakt ze dunner. Linkt lijnen die eigenlijk door lopen maar er delen van de lijn uitgefilterd en worden door het linken weer compleet gemaakt.

## 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.