

35	35	23	23	23	35	35	55	55	82
11	3	3	3	19	19	74	74	90	90
3	3	3	19	19	74	74	90	90	106
0	0	51	51	98	98	122	122	118	3
0	51	51	98	98	122	118	3	3	43
137	137	192	192	169	169	66	3	3	43
137	192	192	169	169	66	3	3	43	43
192	192	169	169	66	98	98	145	145	145
173	66	66	70	98	98	145	145	208	208
66	66	70	177	177	196	196	196	133	133

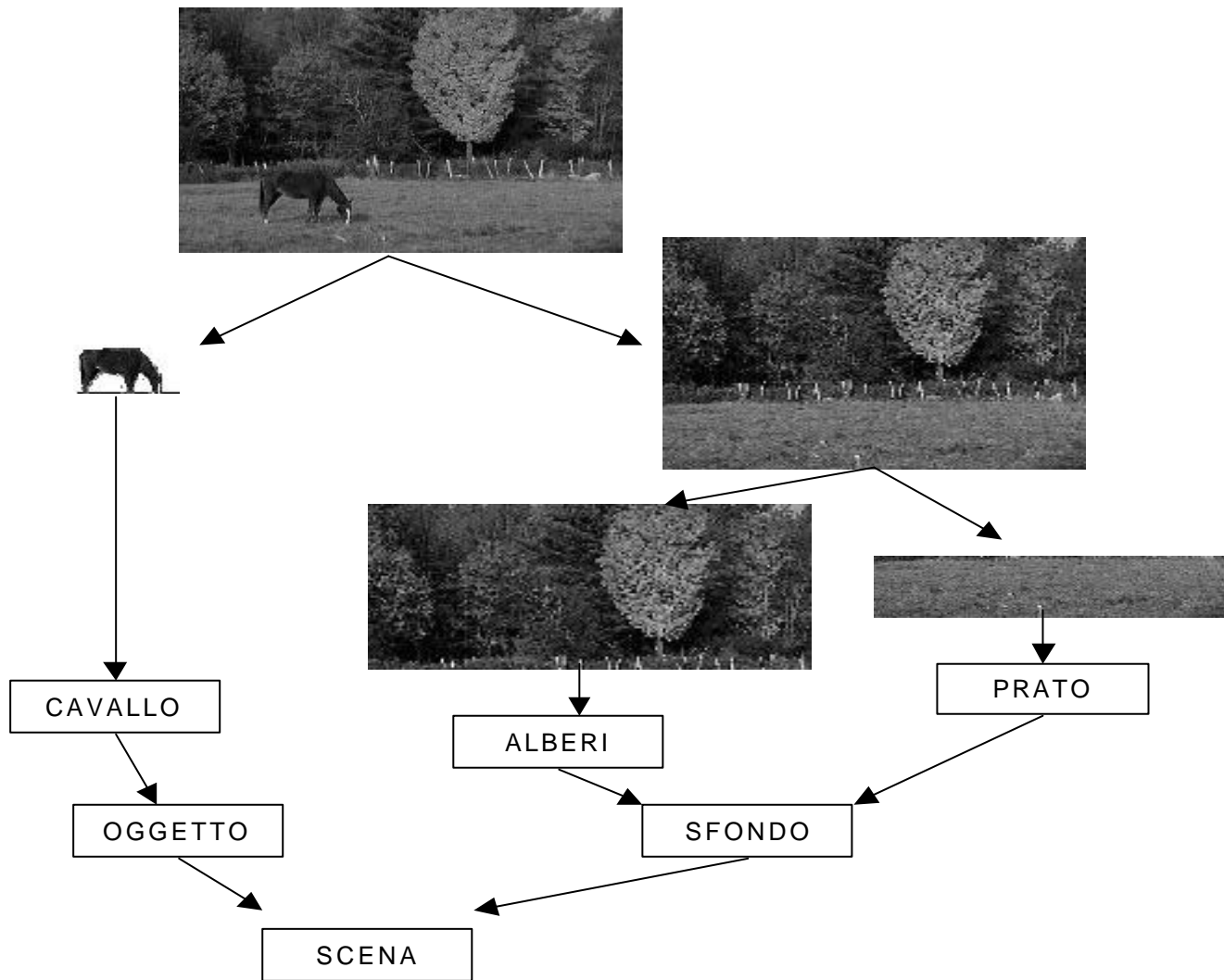




TAVOLA 2. EDGE DETECTION

Il modo più semplice è quello di computare le differenze d'intensità tra *pixel* adiacenti. Nell'esempio mostrato in Figura 6 - una immagine di 10x10 *pixel*, opportunamente ingrandita insieme con la sua rappresentazione a matrice di valori di grigio - dove è presente solo un bordo verticale, è sufficiente calcolare le differenze tra *pixel* contigui orizzontalmente, sottraendo ad ogni *pixel* il valore del *pixel* alla sua destra.

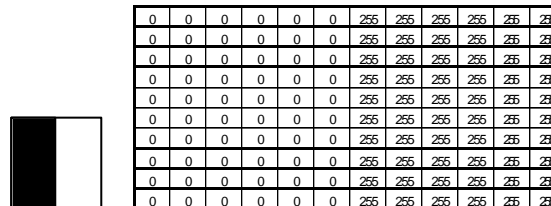


Figura 6

Conservando in una nuova tabella i valori ottenuti, avremo una mappa, definita *edge map*, in cui gli unici punti con valore diverso da zero saranno quelli in corrispondenza del bordo (Figura7). Effettuando la stessa operazione tra *pixel* contigui verticalmente è possibile rilevare i bordi orizzontali.



Figura 7



