Taller Visión Computacional – Segmentaciones y detectores de esquinas

[Taller3](https://uredu-my.sharepoint.com/:f:/g/personal/cristian_tirado_urosario_edu_co/EoAm0wjdFmZLkbxgNlujgQAB1jJRVLxxucBMcbDCWh8F6A?e=HGSqQR)

* Despliegue las imágenes que lo requieran utilizando flood\_fill. ¿A cuáles aplicar el flood\_fill? ¿Y por qué? (0.6)
* Despliegue para 3 las imágenes el morphological\_chan\_vese ¿Y por qué estas imágenes? Justifique su respuesta (0.6)
* Despliegue para 3 las imágenes el watershed ¿Y por qué estas imágenes? Justifique su respuesta (0.6)
* Despliegue solamente dos imágenes con el método canny con dos variaciones de sigma ¿Y por qué estas imágenes? Justifique su respuesta (0.4)
* Despliegue para 2 imágenes con el detector Moravec ¿Y por qué estas imágenes? Justifique su respuesta (0.6)
* Despliegue para 2 imágenes con el detector harris ¿Y por qué estas imágenes? Justifique su respuesta (0.6)
* Despliegue para 2 imágenes el corner\_peaks ¿Y por qué estas imágenes? Justifique su respuesta (0.6)
* Para cada uno de los métodos mencionados atrás, utilice un parámetro nuevo en cada uno de los métodos (solamente para una de las imágenes en cada método) (1.0)

Nota: La elección de las imágenes impacta en la nota y en cada uno de los puntos