

## Ejercicio 2: detección y matching de keypoints

**Objetivos:** identificar las funciones que permiten detectar keypoints en imágenes, extraer descriptores de ellos y hacer emparejamiento entre dos imágenes.

**Material:** biblioteca OpenCV (C++ o Python). Se sugiere el uso de las funciones `cv::ORB::create`, `detectAndCompute`, `cv::DescriptorMatcher::create`, `match`, `drawMatches`.

Ayuda OpenCV:

[https://docs.opencv.org/4.x/d7/d66/tutorial\\_feature\\_detection.html](https://docs.opencv.org/4.x/d7/d66/tutorial_feature_detection.html)

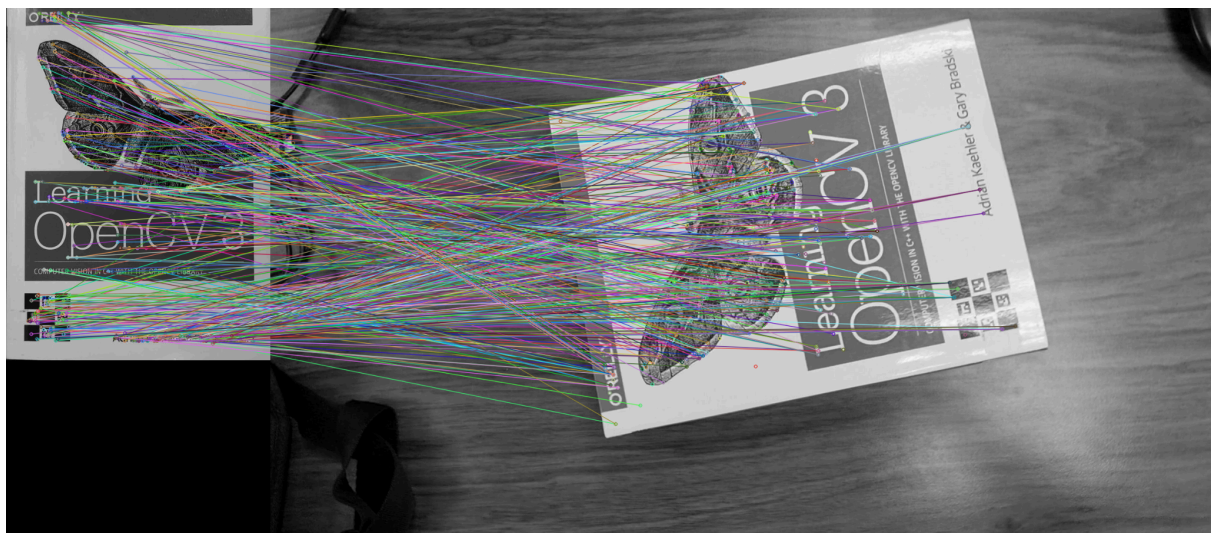
### Descripción:

Al final de esta tarea el estudiante deberá tener al menos los siguientes ficheros fuente: `rva.cpp` (funciones), `rva.h` (cabecera de funciones), `kps.cpp` (main).

Los ficheros 'rva' (extiende la Tarea 1) implementarán las siguientes funciones:

- `rva_calculaKPsDesc()`
- `rva_matchDesc()`
- `rva_dibujaMatches()`

El programa mostrará una imagen de salida como la siguiente:



Se recomienda consultar (y probar) el uso de **otros detectores y descriptores** de keypoints como SIFT, SURF o AKAZE, disponibles en OpenCV.

**No hay que realizar entrega de este ejercicio.**