

Ejercicio 3: delimitar objeto con keypoints

Objetivos: practicar con el uso de keypoints y homografías para detectar la instancia de un objeto modelo en una escena.

Material: biblioteca OpenCV (C++ o Python). Se sugiere el uso de las funciones creadas en las tareas anteriores.

Ayuda OpenCV:

https://docs.opencv.org/4.x/d7/dff/tutorial_feature_homography.html

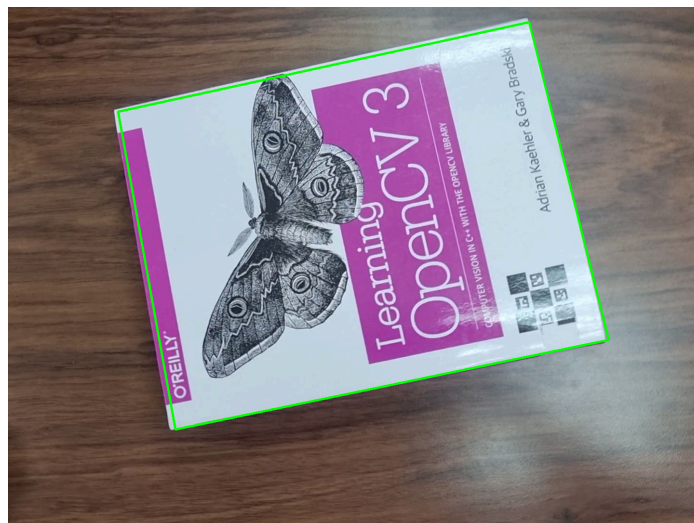
Descripción:

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

Los ficheros 'rva' (extiende la Tarea 2) implementarán la siguiente función:

- *rva_localizaObj()*: calcula las esquinas del objeto en la escena.

El programa mostrará una imagen de salida como la siguiente, donde las líneas verdes delimitan el objeto de interés:



Además de con las imágenes de ejemplo proporcionadas en Moodle, el estudiante preparará al menos una pareja de imágenes 'modelo' y 'escena' de alguna carátula de libro, videojuego o carta coleccionable, donde probar su programa.

No hay que realizar entrega de este ejercicio.