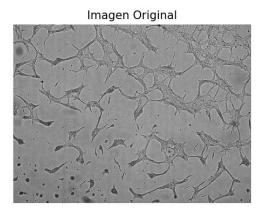
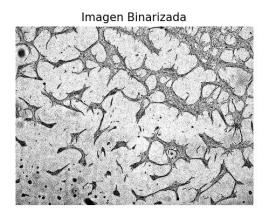
Introducción al procesamiento de imágenes

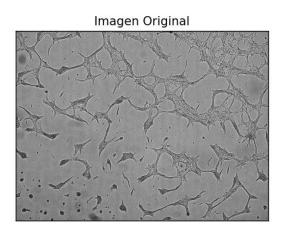
Prueba de binarización por threshold

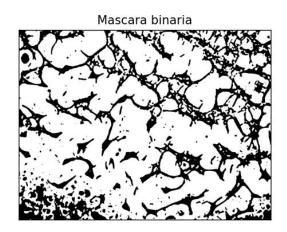




Aunque la imagen tiene mucho más contraste, todavía no se ve una forma donde directamente pueda ayudar a segmentar los miotubos

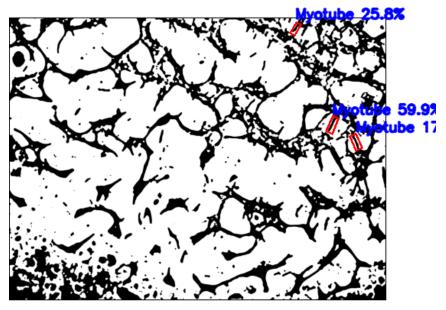
Experimentación con filtros





Después de aplicar 5 filtros(Filtro gaussiano, Canny, binarización por threshold, erociones, filtro de mediana) se logró eliminar gran parte del ruido de fondo

Segmentación de imágenes



```
"coords": {
    "x center": 504.7385559082031,
    "y_center": 198.50746154785156,
   "width": 21.82787322998047,
   "height": 8.184322357177734,
   "rotation": 112.89645266532898
"class": 0,
"confidence": 59.88895893096924
"coords": {
    "x center": 456.5102233886719,
    "y_center": 72.97461700439453,
   "width": 16.418594360351562,
   "height": 6.474031448364258,
   "rotation": 120.76407136917113
"class": 0,
"confidence": 25.764039158821106
"coords": {
    "x center": 535.3594360351562,
    "y center": 221.30882263183594,
   "width": 20.03470802307129,
   "height": 8.614214897155762,
   "rotation": 65.99057368040084
"confidence": 17.705613374710083
```

Aunque se pueden detectar algunos miotubos, la textura y color de las estructuras pueden llegar a ser importantes para determinar que tipo de miotubo es, por lo que creo que solo un redimensionamiento de la imagen es suficiente preprocesamiento de imagen para esta parte del reto.

Tambien se guarda en un archivo .json todas las características de cada detección (coordenadas, ancho, largo, rotación y confianza).