Pauta tarea 2

**Introducción:**

* Describir brevemente lo que se realizará en la tarea
* Enumeración y explicación de las secciones que siguen

**Marco teórico (incluir figuras / ecuaciones cuando corresponda, referencias):**

* Describir filtro de Harris y cómo se calcula
* Describir muy brevemente descriptor ORB
* Describir transformación de Homografía
* Describir RANSAC, y cómo se podría aplicar para encontrar inliers en homografías

**Desarrollo:**

* Programar filtro de Harris
* Programar búsqueda de máximos en la imagen de Harris
* Programar visualización de los puntos de Harris
* Calcular descriptores ORB sobre los puntos de interés, para ambas imágenes
* Programar visualización de los matches
* Programar estimación de la homografía usando la función findHomography( )
* Programar proyección de la imagen derecha sobre una imagen fusionada
* Programar copia de la imagen izquierda sobre la imagen fusionada
* Procesar los 4 pares de imágenes entregadas. Para cada una, graficar la imagen de Harris, los puntos de interés encontrados, los matches y las imágenes alineadas. En caso de que el sistema no sea exitoso, modificar el umbral de Harris.
* Indicar si el sistema fue exitoso en los cuatro pares de imágenes, y si no lo fue indicar por qué.

**Conclusiones**

* Resuma muy brevemente lo realizado en la tarea. Señale cuáles fueron los aprendizajes obtenidos al realizar la tarea y las dificultades que encontró durante su desarrollo. Señale si los resultados obtenidos son los que esperaría en función de lo que indica la teoría. Indique de qué modo podrían mejorarse los resultados.

**Nota:**

Las partes relevantes del código deben ser agregadas en el informe

Las imágenes analizadas deben ser agregadas en el informe

Todos los puntos indicados deben estar en el informe