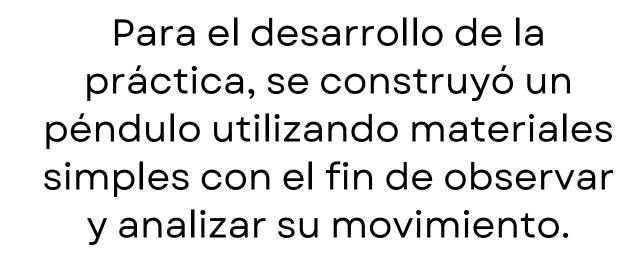




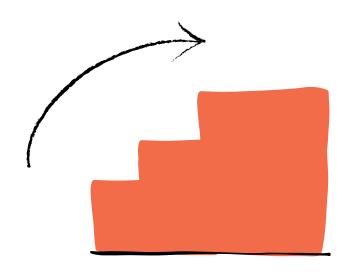
# Captura del Sistema Físico







## Procesamiento de Imágenes



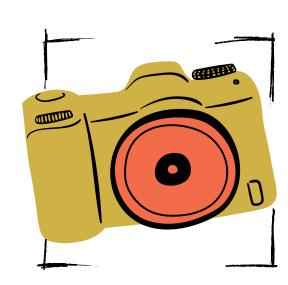
#### **Preprocesamiento**

Se convirtió el video al espacio de color HSV.



#### Detección del Objeto

Se juntaron dos máscaras HSV para crear una combinada y detectar correctamente el péndulo.

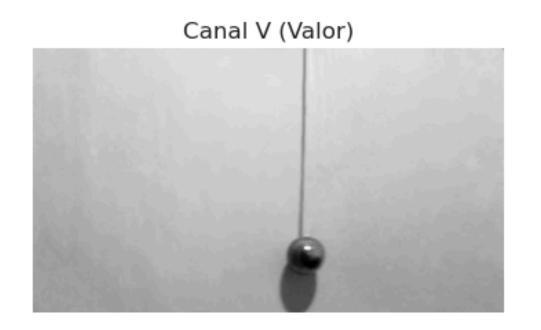


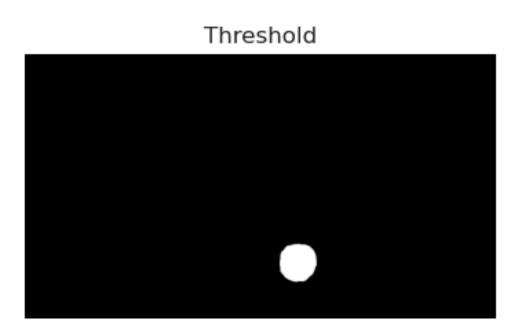
#### **Operaciones Morfológicas**

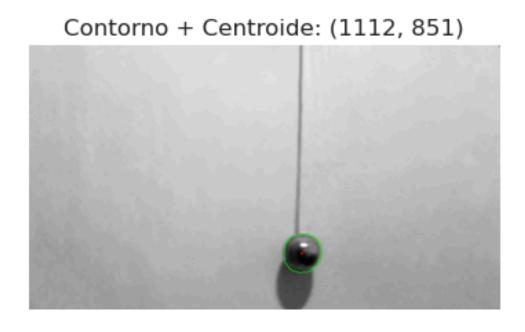
Se aplicaron operaciones de dilatación y erosión.

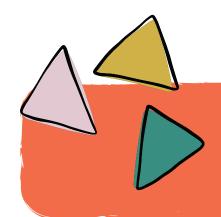
# Detección del Péndulo y Cálculo del Centroide

Se identificó el contorno más grande y se calculó su centroide mediante momentos.



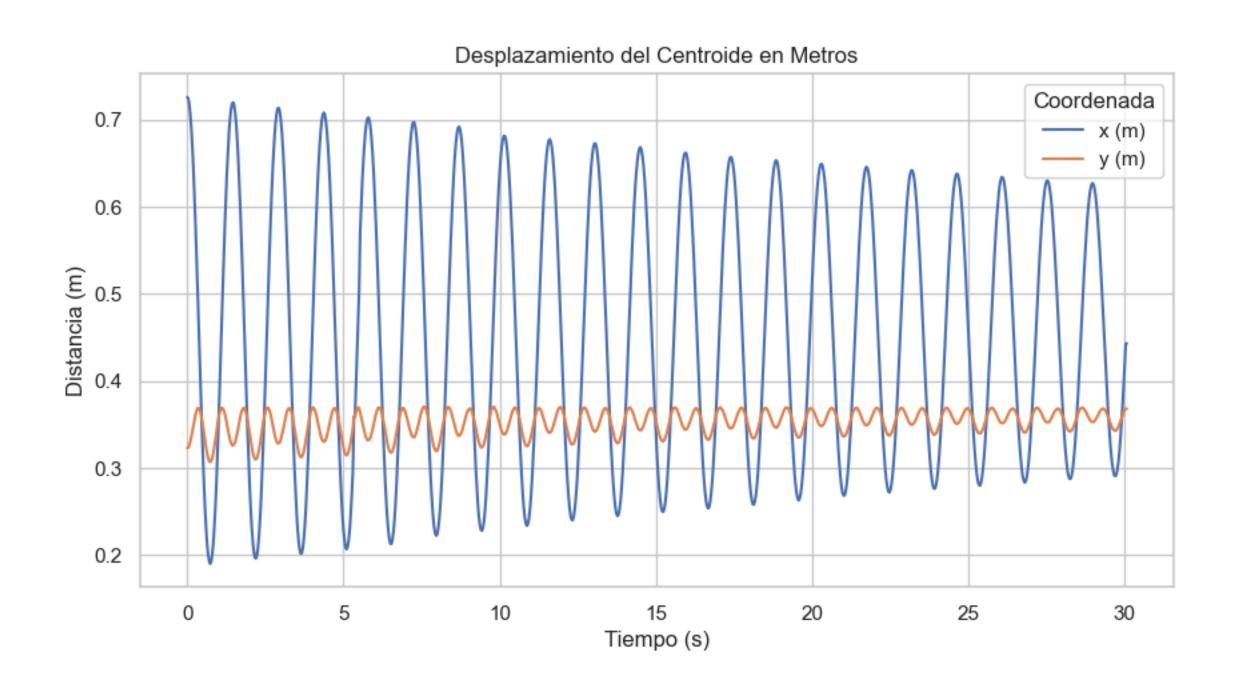


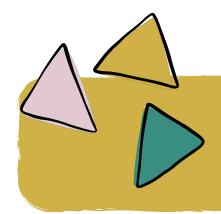




## Análisis del Movimiento

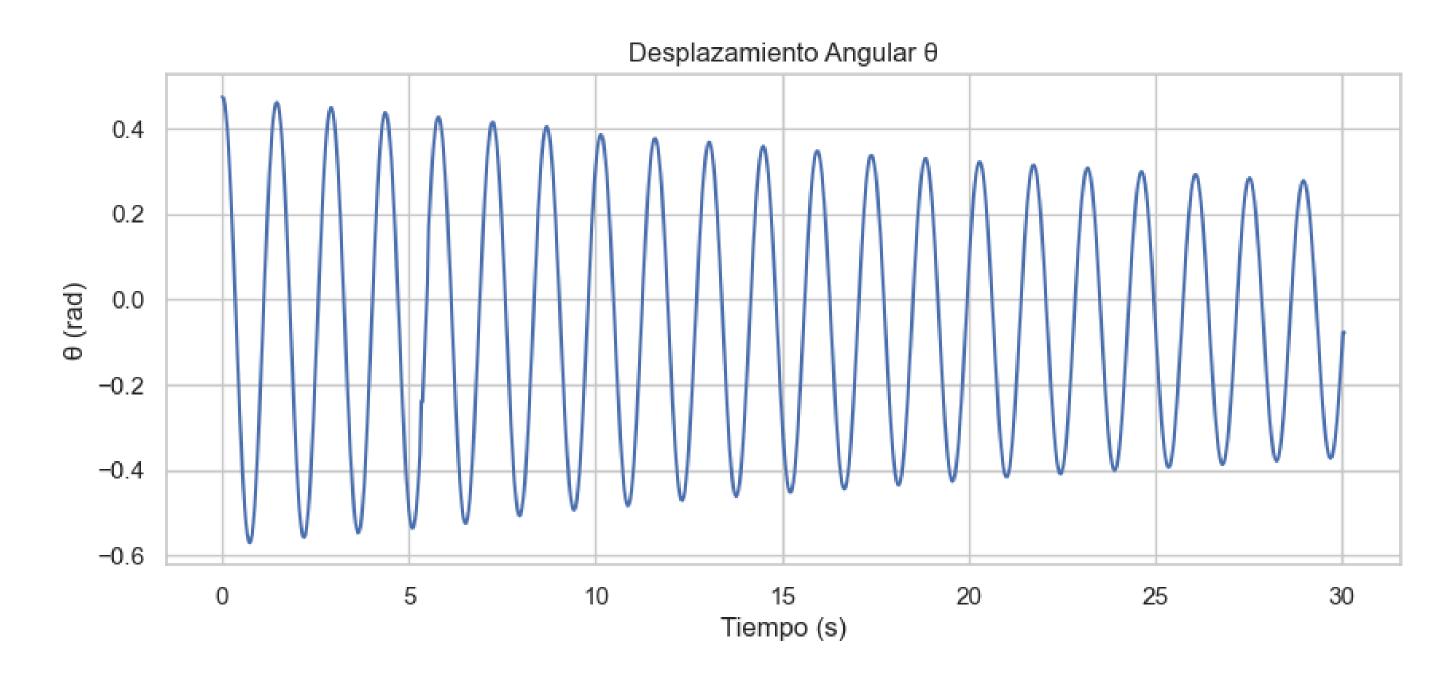


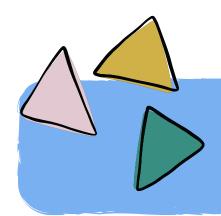




# Cálculo de Ángulo

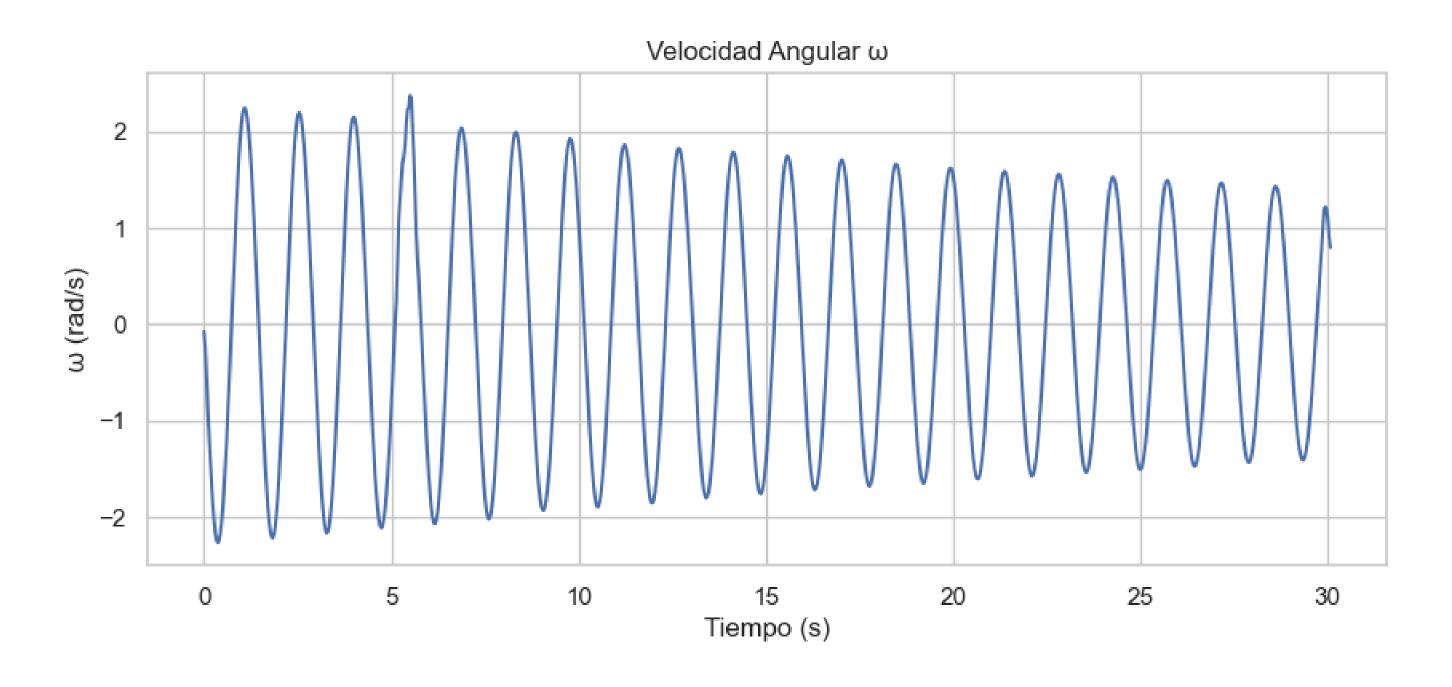


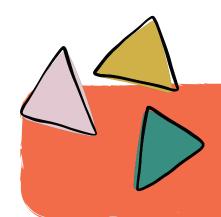




# Cálculo de Velocidad Angular

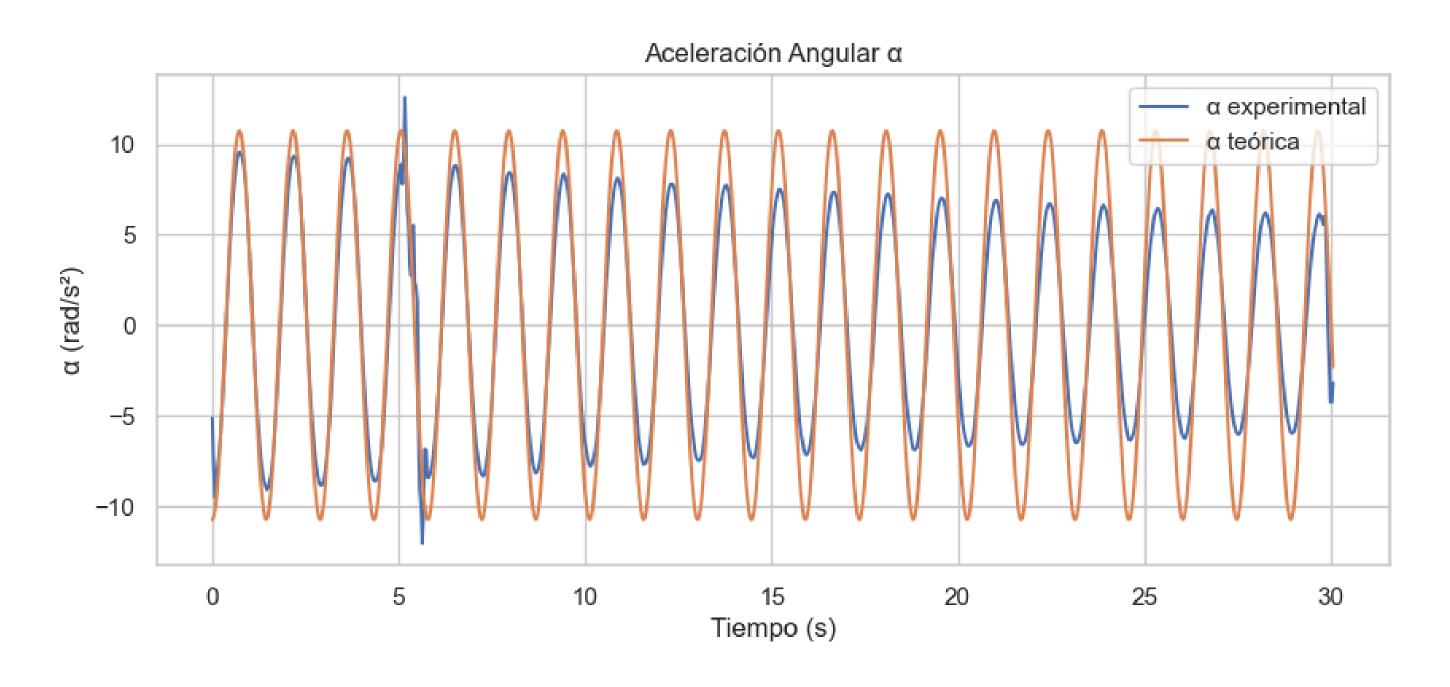






# Cálculo de Aceleración Angular

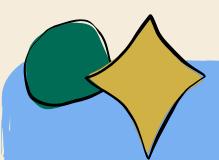




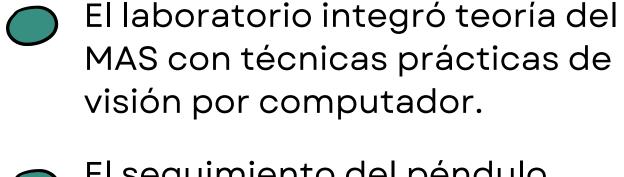
### Análisis de Resultados

- Segmentación del Péndulo
  Separación precisa usando
  HSV y morfología.
- Trayectoria del Centroide
  Movimiento oscilatorio en el
  eje horizontal.
- Desplazamiento Angular Comportamiento periódico del ángulo θ(t).

- Velocidad Angular
  Patrón sinusoidal con amortiguamiento.
- Aceleración Angular: Teoría vs
  Experimento
  Alta concordancia, con pequeñas desviaciones.
- Conclusiones del Análisis
  Validación del modelo MAS con visión artificial.



## Conclusiones



- El seguimiento del péndulo permitió analizar su comportamiento dinámico.
- Los resultados experimentales confirmaron el modelo teórico del MAS.
- El procesamiento de imágenes demostró ser una herramienta precisa y útil para el estudio de sistemas físicos reales.

