Diseñar una aplicación en QT que permite mediante una cámara IP detectar 3 objetos distintos. EL sistema de visión artificial detectara tuercas, tornillos y rondanas. El proceso de probar la práctica es el siguiente. Se toma una foto del objeto a detectar. Si detecta la rondana, aparecerá en una etiqueta la palabra rondada y se encenderá un LED rojo en Arduino. Esta acción será controlada por un botón llamado “DETECTAR”. SI detecta el tornillo encenderá un LED verde y si detecta una RONDANA se encenderá el LED azul. Cada que el sistema cuenta 50 piezas detectadas de cada uno de los objetos se guardará la fecha y hora en una base de datos en formato CSV. Cada 30 min el programa enviará a un correo electrónico esta base de datos.

Ventana 1



Ventana 2

