

## CENTRO DE ENSEÑANZA TÉCNICA INDUSTRIAL



# Programa de asignatura por competencias de educación superior

#### Sección I. Identificación del Curso

Tabla 1. Identificación de la Planificación del Curso.

Actualización:	Junio 07, 2022	unio 07, 2022								
Carrera:	Ingeniería en Desarrollo	de Software		Asignatura:	Procesamiento de imágenes					
Academia:	Ciencias Computaciona	les y Programación /		Clave:	9: 19SDS32					
Módulo formativo:	Programación aplicada			Seriación:	:					
Tipo de curso:	Presencial			Prerrequisito:	19SDS15 - Estructuras	de datos y algoritmia				
Semestre:	Séptimo Créditos: 6.75			Horas semestre:	e: 108 horas					
Teoría:	2 horas	Práctica:	2 horas	Trabajo indpt.:	2 horas	Total x semana:	6 horas			



## Sección II. Objetivos educacionales

Tabla 2. Objetivos educacionales

	Objetivos educacionales	Criterios de desempeño	Indicadores
OE1	Los egresados gestionarán recursos	Los egresados podrán aplicar metodologías en el desarrollo de	20% de los egresados aplicarán metodologías en el desarrollo de
	relacionados con el desarrollo de software en	proyectos en el contexto laboral.	software en su contexto laboral.
	alguna organización.		
OE2	Los egresados diseñarán e implementarán	Los egresados participarán activamente en el ciclo de desarrollo e	25% de los egresados desempeñarán labores de desarrollo e
	soluciones innovadoras mediante el uso de	integración continuos	integración continuos.
	tecnologías de la información.		
OE3	Los egresados desarrollarán conocimiento	Los egresados desempeñarán actividades orientadas al	5% de los egresados desempeñarán labores en desarrollo de
	especializado que les permite enfocarse en	aseguramiento de los activos de información de manera resiliente,	soluciones IoT.
	un área del conocimiento específico del	la gestión de la infraestructura de redes y comunicaciones, o	
	desarrollo de software.	integrando hardware y software para crear soluciones IoT; así	
		como el uso de inteligencia artificial para gestionar datos y	
		reconocer patrones que determinen oportunidades de negocio en	
		las organizaciones.	
OE5	Los egresados serán capaces de emprender	Los egresados serán capaces de emprender un negocio basado	2% de los egresados tendrán participación en el acta constitutiva
	un negocio basado en el desarrollo de un	en el desarrollo propio de un producto o servicio de tecnologías	de una empresa creada a partir del desarrollo de software para
	producto o servicio de tecnologías de la	de la información.	ofrecer un producto o servicio.
	información, aportando valor a la generación		
	de empleos e incrementar el bienestar		
	económico y social, de forma ecológica y		
	sustentable.		



Atrib	utos de egreso de plan de estudios	Criterios de desempeño	Componentes
AE1	Aplicar los conocimientos de ciencias básicas	- Conocerá las bases del procesamiento digital de imágenes y la	1.1 La visión artificial.
	como física y matemáticas, así como las	visión artificial, así como las técnicas y métodos para la	1.1.1 La visión artificial y su relación con la inteligencia
	ciencias de la ingeniería para generar nuevos	adquisición y la representación de las imágenes digitales.	artificial.
	productos o servicios basándose en la		1.1.2 Modelo físico de la luz.
	innovación tecnológica.		1.1.3 Modelo fisiológico.
			1.1.4 Objetivo de un sistema de Visión Artificial.
			1.2 Componentes de un sistema de visión artificial
			1.2.1 Proceso de adquisición de imágenes y sistemas de
			captura de imágenes.
			1.2.2 Procesamiento digital de imágenes y sistemas de
			procesamiento de imágenes.
			1.2.3 Reconocimiento de patrones y heurísticas de inteligencia
			artificial de post-procesamiento de la imagen.
			2.1 Captura y digitalización de imágenes.
			2.1.1 Modelos de captura de imágenes.
			2.1.2 La digitalización.
			2.1.3 Dispositivos de captura.
			2.2 Representación de imagen y estructuras de datos.
			2.2.1 Estructura de datos de una imagen.
			2.2.2 Intensidad y cromaticidad.
			2.2.3 Estructura de archivos de imagen.
			2.2.4 Compresión de imágenes.
			2.2.5 Formatos comerciales de representación.
			2.3 Relaciones básicas entre pixeles.
			2.3.1 Relación de proximidad.



		Continuación: Tabla 2. Objetivos educacionales (continuación	
No.	Atributos de egreso de plan de estudios	Criterios de desempeño	Componentes
			2.3.2 Relación de distancia.
			3.1 Operaciones aritmético-lógicas.
			3.2 Operaciones geométricas.
			3.3 Aumento y reducción de contraste.
			3.4 Ecualizador de histograma.
			3.5 Filtros de suavizado.
			3.6 Filtros de obtención de contornos.
			3.7 Filtro de laplaciana.
			3.8 Transformada de Fourier.
			3.8.1. Números Complejos.
			3.8.2. Formas de onda de una señal.
			3.8.3 Operaciones básicas.
			3.9 Filtrado frecuencial.
			3.10 Teorema de convolución.
			3.10.1 Sistemas Lineales.
			3.10.2 Propiedades.
			3.10.3 Aplicaciones
			3.11 Otros operadores de dominio de la frecuencia.
			3.12 Filtros morfológicos.
			3.13 Operaciones morfológicas sobre imágenes en escala de
			grises.
AE2	Aplicar y analizar procesos de diseño de	- Reconocerá los diferentes algoritmos de procesamiento de	3.1 Operaciones aritmético-lógicas.
	ingeniería para generar una experiencia de	imágenes y de visión artificial para su correcta implementación en	3.2 Operaciones geométricas.
	usuario que asegure cubrir las necesidades	aplicaciones reales y casos de estudio.	3.3 Aumento y reducción de contraste.
	como las expectativas de clientes y partes		3.4 Ecualizador de histograma.
	interesadas, utilizando y gestionando la		
	infraestructura de red necesaria.		



3.5 Filtros de suavizado. 3.6 Filtros de obtención de contornos. 3.7 Filtro de palpaciana. 3.8 Transformada de Fourier. 3.8.1 Números Complejos. 3.8.2 Formas de onda de una señal. 3.8.3 Operaciones básicas 3.9 Filtrado frecuencial. 3.10 Teorema de convolución. 3.10.1 Sistemas Lineales. 3.10 Z Propiedades. 3.10.2 Propiedades. 3.10.3 Aplicaciones 3.11 Otros operadores de dominio de la frecuencia. 3.12 Filtros morfológicos. 3.13 Operaciones morfológicas sobre imágenes en escala de grises. 4.1 Conceptos de detección de bordes y alineamiento. 4.2 Métodos de detección de borde simple en 1D y avanzados en 2D. 4.3 Método de detección de patrones por relación cruzada normalizada. 4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación. 4.5 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación. 4.6 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación. 4.6 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación. 4.6 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación. 4.6 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación.			Continuación: Tabla 2. Objetivos educacionales (continuación	
3.6 Filtros de lablaciana. 3.7 Filtro de laplaciana. 3.8 Transformada de Fourier. 3.8.1. Números Complejos. 3.8.2. Formas de onda de una señal. 3.8.3. Operaciones básicas 3.9 Filtrado frecuencial. 3.10 Teorema de convolución. 3.10.1 Sistemas Lineales. 3.10.2 Propiedades. 3.10.3 Aplicaciones 3.11 Otros operadores de dominio de la frecuencia. 3.12 Filtros morfológicos. 3.13 Operaciones morfológicos. 3.13 Operaciones morfológicos. 4.1 Conceptos de detección de bordes y alineamiento. 4.2 Métodos de detección de bordes simple en 1D y avanzados en 2D. 4.3 Método de detección de patrones por relación cruzada normalizada. 4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación. 4.5 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación. 4.6 Método de detección de objetos mediante igualado geométrico.	No.	Atributos de egreso de plan de estudios	Criterios de desempeño	
3.7 Filtro de laplaciana. 3.8 Transformada de Fourier. 3.8.1. Números Complejos. 3.8.2. Formas de onda de una señal. 3.8.3 Operaciones básicas 3.9 Filtrado frecuencial. 3.10 Teorema de convolución. 3.10.1 Sistemas Lineales. 3.10.2 Propiedades. 3.10.3 Aplicaciones 3.110 Ttros operadores de dominio de la frecuencia. 3.12 Filtros morfológicos. 3.13 Operaciones morfológicos. 3.13 Operaciones morfológicos sobre imágenes en escala de grises. 4.1 Conceptos de detección de bordes y alineamiento. 4.2 Métodos de detección de bordes y alineamiento. 4.2 Métodos de detección de patrones por relación cruzada normalizada. 4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación. 4.5 Método de detección de batrones por invariancia de rotación y escalación. 4.5 Método de detección de objetos mediante Igualado geométrico.				
3.8 Transformada de Fourier. 3.8.1 Números Complejos. 3.8.2. Formas de onda de una señal. 3.8.3 Operaciones básicas 3.9 Fittrado frecuencial. 3.10 Teorema de convolución. 3.10.1 Sistemas Lineales. 3.10.2 Propiedades. 3.10.3 Aplicaciones 3.11 Otros operadores de dominio de la frecuencia. 3.12 Fittros morfológicos. 3.13 Operaciones morfológicas sobre imágenes en escala de grises. 4.1 Conceptos de detección de bordes y alineamiento. 4.2 Métodos de detección de bordes y alineamiento. 4.2 Métodos de detección de patrones por relación cruzada normalizada. 4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación. 4.6 Método de detección de patrones por ijualación piramidal. 4.6 Método de detección de patrones por ijualación piramidal. 4.6 Método de detección de patrones por ijualación piramidal. 4.6 Método de detección de patrones por ijualación piramidal.				3.6 Filtros de obtención de contornos.
3.8.1. Números Complejos. 3.8.2. Formas de onda de una señal. 3.8.3 Operaciones básicas 3.9 Filtrado frecuencial. 3.10 Teorema de convolución. 3.10.1 Sistemas Lineales. 3.10.2 Propiedades. 3.10.3 Aplicaciones 3.11 Otros operadores de dominio de la frecuencia. 3.12 Filtros morfológicos. 3.13 Operaciones morfológicos. 3.13 Operaciones morfológicos sobre imágenes en escala de grises. 4.1 Conceptos de detección de bordes y alineamiento. 4.2 Métodos de detección de borde simple en 1D y avanzados en 2D. 4.3 Método de detección de patrones por relación cruzada normalizada. 4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación. 4.5 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación. 4.5 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación.				3.7 Filtro de laplaciana.
3.8.2. Formas de onda de una señal. 3.8.3 Operaciones básicas 3.9 Filtrado frecuencial. 3.10 Teorem de convolución. 3.10.1 Sistemas Lineales. 3.10.2 Propiedades. 3.10.3 Aplicaciones 3.11 Otros operadores de dominio de la frecuencia. 3.12 Filtros morfológicos. 3.13 Operaciones morfológicos. 3.13 Operaciones morfológicos sobre imágenes en escala de grises. 4.1 Conceptos de detección de bordes y alineamiento. 4.2 Métodos de detección de borde simple en 1D y avanzados en 2D. 4.3 Método de detección de patrones por relación cruzada normalizada. 4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación. 4.5 Método de detección de patrones por igualación piramidal. 4.6 Método de detección de objetos mediante igualado geométrico.				3.8 Transformada de Fourier.
3.8.3 Operaciones básicas 3.9 Filtrado frecuencial. 3.10 Teorema de convolución. 3.10.1 Sistemas Lineales. 3.10.2 Propiedades. 3.10.3 Aplicaciones 3.11 Otros operadores de dominio de la frecuencia. 3.12 Filtros morfológicos. 3.13 Operaciones morfológicos. 3.13 Operaciones morfológicas sobre imágenes en escala de grises. 4.1 Conceptos de detección de bordes y alineamiento. 4.2 Métodos de detección de borde simple en 1D y avanzados en 2D. 4.3 Método de detección de patrones por relación cruzada normalizada. 4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación. 4.5 Método de detección de patrones por igualación piramidal. 4.6 Método de detección de objetos mediante igualado geométrico.				3.8.1. Números Complejos.
3.9 Filtrado frecuencial. 3.10 Teorema de convolución. 3.10.1 Sistemas Lineales. 3.10.2 Propiedades. 3.10.2 Propiedades. 3.11 Otros operadores de dominio de la frecuencia. 3.12 Filtros morfológicos. 3.13 Operaciones morfológicas sobre imágenes en escala de grises.  4.1 Conceptos de detección de bordes y alineamiento. 4.2 Métodos de detección de borde simple en 1D y avanzados en 2D. 4.3 Método de detección de patrones por relación cruzada normalizada. 4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación. 4.5 Método de detección de patrones por igualación piramidal. 4.6 Método de detección de objetos mediante igualado geométrico.				3.8.2. Formas de onda de una señal.
3.10 Teorema de convolución. 3.10.1 Sistemas Lineales. 3.10.2 Propiedades. 3.10.3 Aplicaciones 3.11 Otros operadores de dominio de la frecuencia. 3.12 Filtros morfológicos. 3.13 Operaciones morfológicas sobre imágenes en escala de grises.  4.1 Conceptos de detección de bordes y alineamiento. 4.2 Métodos de detección de borde simple en 1D y avanzados en 2D. 4.3 Método de detección de patrones por relación cruzada normalizada. 4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación. 4.5 Método de detección de patrones por igualación piramidal. 4.6 Método de detección de objetos mediante igualado geométrico.				3.8.3 Operaciones básicas
3.10.1 Sistemas Lineales. 3.10.2 Propiedades. 3.10.3 Aplicaciones 3.11 Otros operadores de dominio de la frecuencia. 3.12 Filtros morfológicos. 3.13 Operaciones morfológicos. 3.13 Operaciones morfológicas sobre imágenes en escala de grises. 4.1 Conceptos de detección de bordes y alineamiento. 4.2 Métodos de detección de borde simple en 1D y avanzados en 2D. 4.3 Método de detección de patrones por relación cruzada normalizada. 4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación. 4.5 Método de detección de patrones por igualación piramidal. 4.6 Método de detección de objetos mediante igualado geométrico.				3.9 Filtrado frecuencial.
3.10.2 Propiedades. 3.10.3 Aplicaciones 3.11 Otros operadores de dominio de la frecuencia. 3.12 Filtros morfológicos. 3.13 Operaciones morfológicas sobre imágenes en escala de grises.  4.1 Conceptos de detección de bordes y alineamiento. 4.2 Métodos de detección de borde simple en 1D y avanzados en 2D. 4.3 Método de detección de patrones por relación cruzada normalizada. 4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación. 4.5 Método de detección de patrones por igualación piramidal. 4.6 Método de detección de objetos mediante igualado geométrico.				3.10 Teorema de convolución.
3.10 Aplicaciones 3.11 Otros operadores de dominio de la frecuencia. 3.12 Filtros morfológicos. 3.13 Operaciones morfológicas sobre imágenes en escala de grises.  4.1 Conceptos de detección de bordes y alineamiento. 4.2 Métodos de detección de borde simple en 1D y avanzados en 2D. 4.3 Método de detección de patrones por relación cruzada normalizada. 4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación. 4.5 Método de detección de patrones por igualación piramidal. 4.6 Método de detección de objetos mediante igualado geométrico.				3.10.1 Sistemas Lineales.
<ul> <li>3.11 Otros operadores de dominio de la frecuencia.</li> <li>3.12 Filtros morfológicos.</li> <li>3.13 Operaciones morfológicas sobre imágenes en escala de grises.</li> <li>4.1 Conceptos de detección de bordes y alineamiento.</li> <li>4.2 Métodos de detección de borde simple en 1D y avanzados en 2D.</li> <li>4.3 Método de detección de patrones por relación cruzada normalizada.</li> <li>4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación.</li> <li>4.5 Método de detección de patrones por igualación piramidal.</li> <li>4.6 Método de detección de objetos mediante igualado geométrico.</li> </ul>				3.10.2 Propiedades.
3.12 Filtros morfológicos. 3.13 Operaciones morfológicas sobre imágenes en escala de grises.  4.1 Conceptos de detección de bordes y alineamiento. 4.2 Métodos de detección de borde simple en 1D y avanzados en 2D. 4.3 Método de detección de patrones por relación cruzada normalizada. 4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación. 4.5 Método de detección de patrones por igualación piramidal. 4.6 Método de detección de objetos mediante igualado geométrico.				3.10.3 Aplicaciones
<ul> <li>3.13 Operaciones morfológicas sobre imágenes en escala de grises.</li> <li>4.1 Conceptos de detección de bordes y alineamiento.</li> <li>4.2 Métodos de detección de borde simple en 1D y avanzados en 2D.</li> <li>4.3 Método de detección de patrones por relación cruzada normalizada.</li> <li>4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación.</li> <li>4.5 Método de detección de patrones por igualación piramidal.</li> <li>4.6 Método de detección de objetos mediante igualado geométrico.</li> </ul>				3.11 Otros operadores de dominio de la frecuencia.
grises.  4.1 Conceptos de detección de bordes y alineamiento.  4.2 Métodos de detección de borde simple en 1D y avanzados en 2D.  4.3 Método de detección de patrones por relación cruzada normalizada.  4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación.  4.5 Método de detección de patrones por igualación piramidal.  4.6 Método de detección de objetos mediante igualado geométrico.				3.12 Filtros morfológicos.
4.1 Conceptos de detección de bordes y alineamiento. 4.2 Métodos de detección de borde simple en 1D y avanzados en 2D. 4.3 Método de detección de patrones por relación cruzada normalizada. 4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación. 4.5 Método de detección de patrones por igualación piramidal. 4.6 Método de detección de objetos mediante igualado geométrico.				3.13 Operaciones morfológicas sobre imágenes en escala de
<ul> <li>4.2 Métodos de detección de borde simple en 1D y avanzados en 2D.</li> <li>4.3 Método de detección de patrones por relación cruzada normalizada.</li> <li>4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación.</li> <li>4.5 Método de detección de patrones por igualación piramidal.</li> <li>4.6 Método de detección de objetos mediante igualado geométrico.</li> </ul>				grises.
<ul> <li>4.2 Métodos de detección de borde simple en 1D y avanzados en 2D.</li> <li>4.3 Método de detección de patrones por relación cruzada normalizada.</li> <li>4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación.</li> <li>4.5 Método de detección de patrones por igualación piramidal.</li> <li>4.6 Método de detección de objetos mediante igualado geométrico.</li> </ul>				
2D. 4.3 Método de detección de patrones por relación cruzada normalizada. 4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación. 4.5 Método de detección de patrones por igualación piramidal. 4.6 Método de detección de objetos mediante igualado geométrico.				4.1 Conceptos de detección de bordes y alineamiento.
4.3 Método de detección de patrones por relación cruzada normalizada. 4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación. 4.5 Método de detección de patrones por igualación piramidal. 4.6 Método de detección de objetos mediante igualado geométrico.				4.2 Métodos de detección de borde simple en 1D y avanzados en
normalizada.  4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación.  4.5 Método de detección de patrones por igualación piramidal.  4.6 Método de detección de objetos mediante igualado geométrico.				2D.
4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y escalación. 4.5 Método de detección de patrones por igualación piramidal. 4.6 Método de detección de objetos mediante igualado geométrico.				4.3 Método de detección de patrones por relación cruzada
escalación. 4.5 Método de detección de patrones por igualación piramidal. 4.6 Método de detección de objetos mediante igualado geométrico.				normalizada.
escalación. 4.5 Método de detección de patrones por igualación piramidal. 4.6 Método de detección de objetos mediante igualado geométrico.				4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y
4.6 Método de detección de objetos mediante igualado geométrico.				
4.6 Método de detección de objetos mediante igualado geométrico.				4.5 Método de detección de patrones por igualación piramidal.
geométrico.				
				-
Tata introduction a los includos de diasinedelen de barticulas.				4.7 Introducción a los métodos de clasificación de partículas.



		Continuación: Tabla 2. Objetivos educacionales (continuación	
No.	Atributos de egreso de plan de estudios	Criterios de desempeño	Componentes
			4.8 Entrenamiento y algoritmos de clasificación.
			4.9 Reconocimiento básico de caracteres.
			4.10 Algoritmos de reconocimiento de código de barras y
			DataMatrix.
			4.11 Algoritmos de reconocimiento para LCD
AE3	Desarrollar una experimentación adecuada	- Diseñará y aplicará técnicas de procesamiento de imágenes y	4.1 Conceptos de detección de bordes y alineamiento.
	para recopilar, almacenar y analizar grandes	de visión artificial para clasificación y reconocimiento de patrones.	4.2 Métodos de detección de borde simple en 1D y avanzados en
	cantidades de información basándose en el		2D.
	juicio ingenieril para crear productos o		4.3 Método de detección de patrones por relación cruzada
	servicios innovadores mediados por software.		normalizada.
			4.4 Método de detección de patrones por invariancia de rotación y
			escalación.
			4.5 Método de detección de patrones por igualación piramidal.
			4.6 Método de detección de objetos mediante igualado
			geométrico.
			4.7 Introducción a los métodos de clasificación de partículas.
			4.8 Entrenamiento y algoritmos de clasificación.
			4.9 Reconocimiento básico de caracteres.
			4.10 Algoritmos de reconocimiento de código de barras y
			DataMatrix.
			4.11 Algoritmos de reconocimiento para LCD.



## Sección III. Atributos de la asignatura

Tabla 3. Atributos de la asignatura

#### Problema a resolver

Dar una manipulación necesaria a partir de imágenes presentadas para poder identificar, detectar, filtrar y clasificar para así poder derivar todo este conocimiento para un trato posterior o una conclusión del mismo.

#### Atributos (competencia específica) de la asignatura

Diseñar e implementar sistemas de control y procesamiento de datos basados en la adquisición y procesamiento de imágenes, así como desarrollar programas de alto desempeño con técnicas de visión artificial.

Aportación a la cor	Aportación a las competencias transversales	
Saber	Saber hacer	Saber Ser
- Identificar, distinguir y asimilar las técnicas de procesamiento	- Implementar algoritmos de procesamiento de imágenes para	- Demuestra un compromiso ético y formal en la realización y
de imágenes de forma digital.	reconocimiento de patrones, representación y relaciones entre	entrega de prácticas y algoritmos durante el curso.
	pixeles y operaciones morfológicas.	

#### Producto integrador de la asignatura, considerando los avances por unidad

<sup>-</sup> Implementación y ensamble de prototipos o soluciones de procesamiento de imágenes que denoten una correcta manipulación.



Tabla 4.1. Desglose específico de la unidad "Introducción a la visión artificial."

Número y nombre de la	unidad: 1. Introducción a la visión ar	tificial.			
Tiempo y porcentaje para esta	unidad: Teoría:	horas Práctica:	11 horas	Porcentaje del programa:	25%
Aprendizajes esp	erados: - Identificar y asimilar los co	nceptos fundamentales y las caracter	ísticas principales del procesan	niento de imágenes.	
Temas y subtemas (secuencia)	Criterios de desempeño	Estrategias didácticas	Estrategias de eva	luación	ntegrador de la unidad aprendizaje de la unidad)
1.1 La visión artificial.	Saber:	-Investigación.	Evaluación formativa:	- Portafolio de e	videncias con las prácticas
1.1.1 La visión artificial y su relación	- Identificar y establecer las característica	s -Resúmenes.	- Retroalimentación de traba	ijos realizadas durar	te la unidad.
con la inteligencia artificial.	principales de los modelos y metodología	-Mapas conceptuales.	realizados.		
1.1.2 Modelo físico de la luz.	que intervienen en el procesamiento de	-Clase tradicional.	- Evaluaciones en base a TI	C´s: formativas	
1.1.3 Modelo fisiológico.	imágenes.		con retroalimentación y auto	máticas.	
1.1.4 Objetivo de un sistema de Visión					
Artificial.			Evaluación sumativa:		
1.2 Componentes de un sistema de visión	Saber hacer:		-Prueba escrita		
artificial.	- Implementar modelos para la		-Pruebas orales.		
1 2 1 Proceso de adquisición de	adquisicióny procesamiento digital de		-Retroalimentación de traba	jos realizados.	
imágenes y sistemas de captura de	imágenes,además de modelos de				
imágenes.	reconocimiento depatrones.				
1.2.2 Procesamiento digital de					
imágenes y sistemas de procesamiento de	Ser:				
imágenes.	- Entrega en tiempo y forma las actividad	es			
1.2.3 Reconocimiento de patrones y					
heurísticas de inteligencia artificial de					
post-procesamiento de la imagen.					



Continuación: Tabla 4.1. Desglose específico de la unidad "Introducción a la visión artificial."							
Temas y subtemas (secuencia) Criterios de desempeño Estrategias didácticas Estrategias de evaluación Producto Integrador de la unidad							
	asignadas durante el periodo del curso.						

- Vélez, J. (2009). Visión por Computador (2009). Madrid, España: Universidad del Rey Juan Carlos.
- NI Visión. (2009). IMAC concepts visión manual. Estados Unidos: National Instruments.
- Parker, J.R. (2011). Algorithms for Image Processing and Computer Vision, Second Edition. United States of America: Wiley Publishing, Inc.
- Pratt, W. K. (2007). Digital image processing: PIKS Scientific inside, 4th ed. United States of America: A Wiley-Interscience publication.
- Bovik, A. (2009). The Essential Guide to Image Processing. United States of America: Academic Press.
- Acharya, T.; Ray, A. K. (2005). Image Processing. Principles and Applications. United States of America.: Wiley-Interscience.
- Dey, S. (2018). Hands-on Image Processing with Python. UK.: Packt.



Tabla 4.2. Desglose específico de la unidad "Adquisición y representación de imágenes digitales."

Número y nombre de la unidad:		2. Adquisición y representació	n de imágenes d	igitales.				
Tiempo y porcentaje para esta	unidad:	Teoría: 7 h	oras	Práctica:	11 horas	Porcentajo	e del programa:	25%
Aprendizajes esp	erados:	- Implementar algoritmos para	la manipulación	de imágenes: captura	, digitalización, intensidad	, compresión y c	romaticidad.	
Temas y subtemas (secuencia)		Criterios de desempeño	Estrate	egias didácticas	Estrategias de ev	/aluación	_	ador de la unidad ndizaje de la unidad)
2.1 Captura y digitalización de imágenes.     2.1.1 Modelos de captura de imágenes.     2.1.2 La digitalización.		r de forma adecuada los os para la captura, digitalización,	<ul><li>-Investigación</li><li>-Aprendizaje cola</li><li>-Aprendizaje bas</li></ul>	aborativo. ado en problemas.	Evaluación formativa: -Retroalimentación de trat -Coevaluación.	pajos.	realizadas durante la	ncias con las prácticas unidad.
2.1.3 Dispositivos de captura.	intensida imágene	ad, compresión y cromaticidad de s.	-Aprendizaje bas	ado en proyectos.	-Evaluaciones en base a con retroalimentación y au			
2.2 Representación de imagen y estructuras de datos.  2.2.1 Estructura de datos de una imagen.  2.2.2 Intensidad y cromaticidad.  2.2.3 Estructura de archivos de imagen.  2.2.4 Compresión de imágenes.  2.2.5 Formatos comerciales de representación.  2.3 Relaciones básicas entre pixeles.  2.3.1 Relación de proximidad.  2.3.2 Relación de distancia.	que man relación a intensida  Ser: - Entrega	acer:  entar de forma correcta algoritmos ipulen imágenes digitales en a la captura, digitalización, ad, compresión y cromaticidad.  a en tiempo y forma las actividades das durante el periodo del curso.		a otro compañero.	-Evaluación mediante prodinvestigación.  Evaluación sumativa: -AutoevaluaciónPrueba problemasPrueba escritaPruebas oralesEvaluación basada en prodince			
Bibliografía								

- Vélez, J. (2009). Visión por Computador (2009). Madrid, España: Universidad del Rey Juan Carlos.
- NI Visión. (2009). IMAC concepts visión manual. Estados Unidos: National Instruments.



## Continuación: Tabla 4.2. Desglose específico de la unidad "Adquisición y representación de imágenes digitales."

- Parker, J.R. (2011). Algorithms for Image Processing and Computer Vision, Second Edition. United States of America: Wiley Publishing, Inc.
- Pratt, W. K. (2007). Digital image processing: PIKS Scientific inside, 4th ed. United States of America: A Wiley-Interscience publication.
- Bovik, A. (2009). The Essential Guide to Image Processing. United States of America: Academic Press.
- Acharya, T.; Ray, A. K. (2005). Image Processing. Principles and Applications. United States of America.: Wiley-Interscience.
- Dey, S. (2018). Hands-on Image Processing with Python. UK.: Packt.



Tabla 4.3. Desglose específico de la unidad "Procesamiento de imágenes."

Número y nombre de la	unidad: 3. Procesamiento de imágene	S.			
Tiempo y porcentaje para esta	unidad: Teoría: 7 h	noras Práctica:	11 horas	Porcentaje del programa	a: 25%
Aprendizajes es	perados: - Implementar modelos y algo	ritmos de procesamiento para aumen	to, reducción de contraste y	filtros en imágenes.	
Temas y subtemas (secuencia)	Criterios de desempeño	Estrategias didácticas	Estrategias de ev	/aluación	Integrador de la unidad e aprendizaje de la unidad)
3.1 Operaciones aritmético-lógicas.	Saber:	- Investigación.	Evaluación formativa:	- Portafolio de	evidencias con las prácticas
3.2 Operaciones geométricas.	- Comprender los diversos algoritmos	- Clase tradicional.	-Prácticas de programació	n. realizadas dura	ante la unidad.
3.3 Aumento y reducción de contraste.	para realizar filtros, operaciones,	- Aprendizaje colaborativo.	-Prueba problemas.		
3.4 Ecualizador de histograma.	aumentoy reducción de contraste en	- Aprendizaje basado en problemas.	-Rúbrica de evaluación.		
3.5 Filtros de suavizado.	imágenesdigitales.	- Aprendizaje basado en proyectos.	-Retroalimentación de trab	pajos.	
3.6 Filtros de obtención de contornos.		- Aprendizaje basado en casos.	-Coevaluación.		
3.7 Filtro de laplaciana.	Saber hacer:	- Alumno enseña a otro compañero.	-Evaluaciones en base a 1	ΓΙC´s: formativas	
3.8 Transformada de Fourier.	- Implementar algoritmos para realizar		con retroalimentación y au	utomáticas.	
3.8.1. Números Complejos.	filtros, operaciones, aumento y reducción		- Evaluación del avance de	e proyecto.	
3.8.2. Formas de onda de una señal.	de contraste en imágenes digitales.				
3.8.3 Operaciones básicas			Evaluación sumativa:		
3.9 Filtrado frecuencial.			-Prueba escrita		
3.10 Teorema de convolución.	Ser:		-Prueba oral.		
3.10.1 Sistemas Lineales.	- Entrega en tiempo y forma las actividades		-Autoevaluación.		
3.10.2 Propiedades.	asignadas durante el periodo del curso.				
3.10.3 Aplicaciones					
3.11 Otros operadores de dominio de la					
frecuencia.					
3.12 Filtros morfológicos.					
3.13 Operaciones morfológicas sobre					
imágenes en escala de grises.					



#### Continuación: Tabla 4.3. Desglose específico de la unidad "Procesamiento de imágenes."

- Vélez, J. (2009). Visión por Computador. (2009). Madrid, España: Universidad del Rey Juan Carlos.
- NI Visión. (2009). IMAC concepts visión manual. Estados Unidos: National Instruments.
- Parker. J.R. (2011). Algorithms for Image Processing and Computer Vision, Second Edition. United States of America: Wiley Publishing, Inc.
- Pratt, W. K. (2007). Digital image processing: PIKS Scientific inside, 4th ed. United States of America: A Wiley-Interscience publication.
- Bovik, A. (2009). The Essential Guide to Image Processing. United States of America: Academic Press.
- Acharya, T.; Ray, A. K. (2005). Image Processing. Principles and Applications. United States of America.: Wiley-Interscience.
- Dey, S. (2018). Hands-on Image Processing with Python. UK.: Packt.
- Davies, E.R. (2018). Computer Vision. Principles, Algorithms, Applications, Learning. Fifth Edition. United States of America: Academic Press.
- Murray, S. (2011). Variable Compleja 2a. Edición. México: Mc Graw Hill.
- Hsu, H. P. (2019). Schaum's Outline of Signals and Systems. Fourth Edition. United States of America.



Tabla 4.4. Desglose específico de la unidad "Visión de máquina."

Número y nombre de la	unidad: 4. Visión de máquina.			
Tiempo y porcentaje para esta	unidad: Teoría: 7 h	oras Práctica:	11 horas Porcenta	je del programa: 25%
Aprendizajes esp	erados: - Implementar modelos y algori	tmos de procesamiento de detección	n y clasificación de imágenes digitales.	
Temas y subtemas (secuencia)	Criterios de desempeño	Estrategias didácticas	Estrategias de evaluación	Producto Integrador de la unidad (Evidencia de aprendizaje de la unidad)
4.1 Conceptos de detección de bordes y	Saber:	-Investigación.	Evaluación formativa:	Implementación y ensamble de prototipos o
alineamiento.	- Comprender los diversos algoritmos para	-Clase tradicional.	-Prácticas de programación.	soluciones de procesamiento de imágenes
4.2 Métodos de detección de borde simple	realizar detección y clasificación de	- Aprendizaje colaborativo.	-Prácticas de implementación.	que denoten una correcta manipulación de
en 1D y avanzados en 2D.	imágenes digitales utilizando código de	-Aprendizaje basado en problemas.	-Prueba problemas.	las mismas.
4.3 Método de detección de patrones por	barras y lectores LCD.	-Aprendizaje basado en proyectos.	-Rúbrica de evaluación.	
relación cruzada normalizada.		-Aprendizaje basado en casos.	-Retroalimentación de trabajos.	
4.4 Método de detección de patrones por	Saber hacer:	-Alumno enseña a otro compañero.	-Coevaluación.	
invariancia de rotación y escalación.	- Realizar e implementar algoritmos para	-Alumno exponiendo un problema.	- Evaluaciones en base a TIC's.: formativas	
4.5 Método de detección de patrones por	realizar detección y clasificación de		con retroalimentación y automáticas.	
igualación piramidal.	imágenes digitales utilizando código de			
4.6 Método de detección de objetos	barras y lectores LCD.		Evaluación sumativa:	
mediante igualado geométrico.	- Asimilar y enunciar los diversosalgoritmos		-Autoevaluación.	
4.7 Introducción a los métodos de	para realizar detección y clasificación de		-Prueba escrita	
clasificación de partículas.	imágenes digitales utilizando código de		-Prueba oral.	
4.8 Entrenamiento y algoritmos de			- Evaluación basada en proyectos.	
clasificación.				
4.9 Reconocimiento básico de caracteres.				
4.10 Algoritmos de reconocimiento de				
código de barras y DataMatrix.				



Continuación: Tabla 4.4. Desglose específico de la unidad "Visión de máquina."				
Temas y subtemas (secuencia)	Criterios de desempeño	Estrategias didácticas	Estrategias de evaluación	Producto Integrador de la unidad
4.11 Algoritmos de reconocimiento para	barras y lectores LCD.			
LCD.				
	Ser:			
	- Entrega en tiempo y forma las actividades asignadas durante el periodo del curso.			
	<u>I</u>			

- Vélez, J. (2009). Visión por Computador (2009). Madrid, España: Universidad del Rey Juan Carlos.
- NI Visión. (2009). IMAC concepts visión manual. Estados Unidos: National Instruments.
- Parker, J.R. (2011). Algorithms for Image Processing and Computer Vision, Second Edition. United States of America: Wiley Publishing, Inc.
- Pratt, W. K. (2007). Digital image processing: PIKS Scientific inside, 4th ed. United States of America: A Wiley-Interscience publication.
- Bovik, A. (2009). The Essential Guide to Image Processing. United States of America: Academic Press.
- Acharya, T.; Ray, A. K. (2005). Image Processing. Principles and Applications. United States of America.: Wiley-Interscience.
- Dey, S. (2018). Hands-on Image Processing with Python. UK.: Packt.



### V. Perfil docente

Tabla 5. Descripción del perfil docente

#### Perfil deseable docente para impartir la asignatura

Carrera(s): Especialización, maestría y/o doctorado en el área de la materia a impartir. o carrera afín

- Con experiencia especializada en el campo y docente, deseable de 2 años. Con habilidades pedagógicas y uso de metodologías alternativas de enseñanza.
- Experiencia mínima de dos años
- Mínimo Maestría, deseable doctorado.