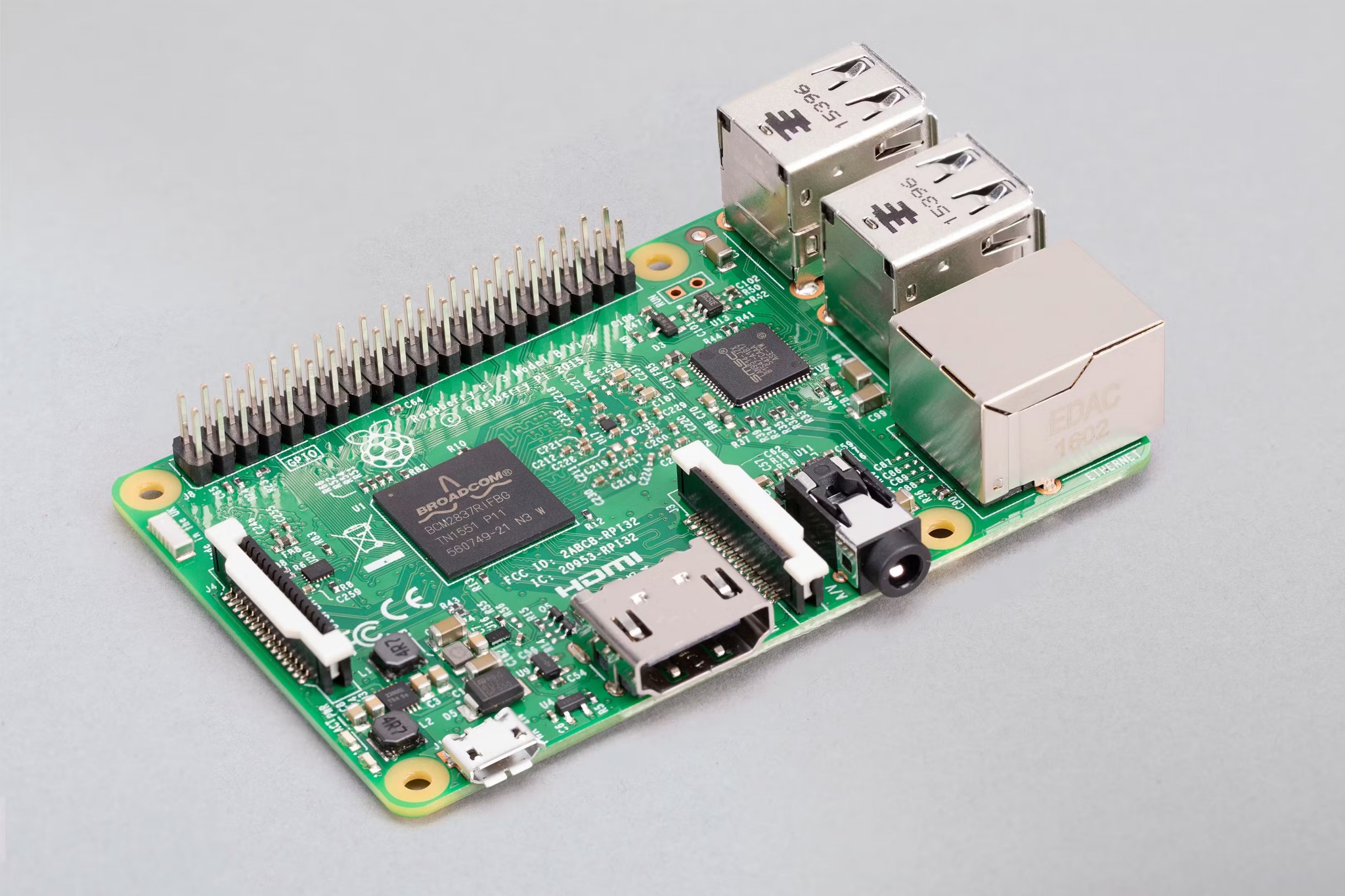
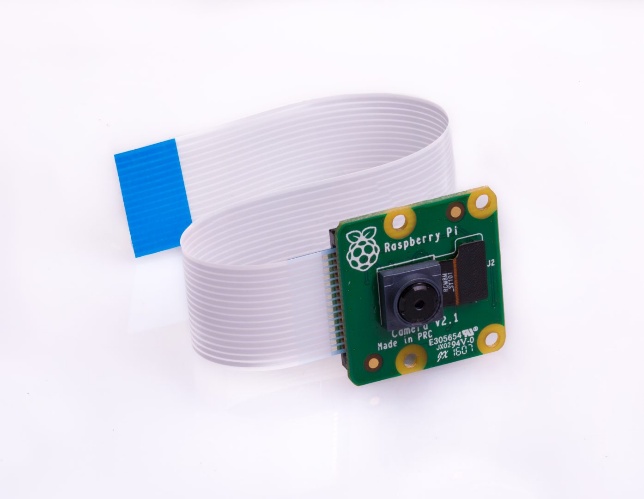
Resolver problemas que se presentan e importante, por lo tanto este repositorio lo utilizare para documentar problemas, resolverlos y también mejorar otras cosas.

Componentes utilizados hasta ahora:

* Raspberry pi v3 modelo B Vr 2



* Raspi Camera V 2.1



**Problemas que se buscan solucionar ahora:**

**Hardware:**

* **Sobrecalentamiento**

**Software:**

* **Opencv**

**OPENCV**

Empezando por el opencv, se tratara de resolver varios problemas y mejorar el programa. El programa utilizaba solo reconocimiento por color. **(test\_camera.py)**

Empezando por el opencv y raspicamera, el cual el opencv tendría problemas de delay de unos segundos a la hora de mostrar el video en tiempo real, y aun mas usando el programa principal de nuestro robot, de unos 5 segundos y con 10 frames por segundo.

También durante la competencia ocurrió un problema que no reconocía la cámara, este problema aun hay que investigarlo que lo causaría

**6 de Octubre de 2023**

Hoy hare investigaciones sobre si hay mejor opciones además de grabación del video a tiempo real, y también detección de objetos para no depender de solo los colores.

Se encontró información sobre detección de objetos:

<https://www.educative.io/answers/how-to-capture-a-single-photo-with-webcam-using-opencv-in-python>

no hay mucha diferencia, pero lo utilizó para poder ver que es lo que genera el primer delay, el cual se podría concluir que el delay general aparte del peso del test\_camera aunque sea pequeño el peso afectaba un poco además también afecta el tipo y versión de camara

https://pyimagesearch.com/2018/07/30/opencv-object-tracking/

youtube/watch?v=O3b8lVF93jU