

Universidad Nacional Autónoma de México

Facultad de Ingeniería

Robots Móviles

Fuentes Bello David Práctica #6

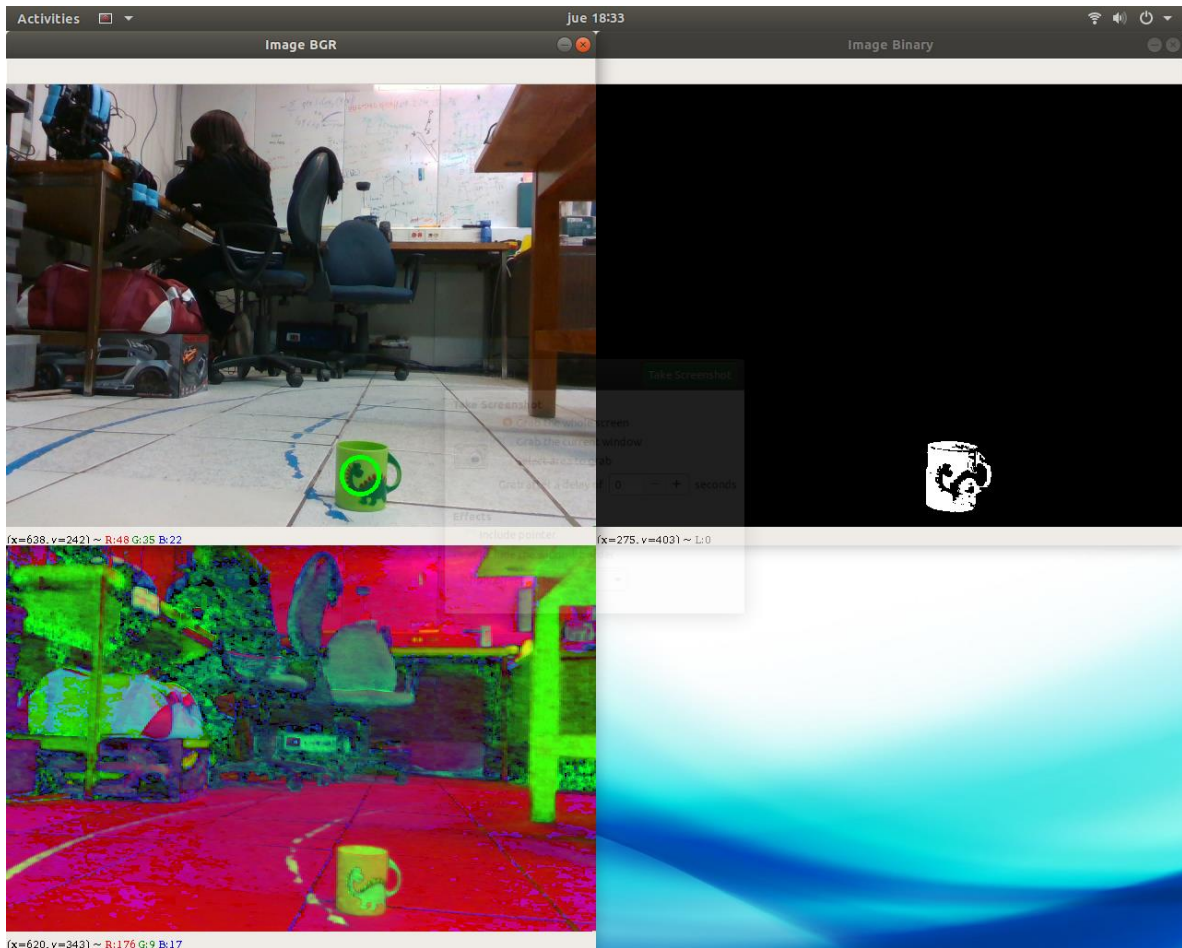


Figura 1. Resultado de segmentación.

Se modificaron los valores para obtener una segmentación de la taza en la función "inrange". Se obtuvo un buen resultado al poder obtener la segmentación de la taza.

Se complicó la obtención de valores HSV, pero utilizando un editor de imágenes y calculando los valores de 8 bits con las consideraciones de openCV se logró un buen resultado.

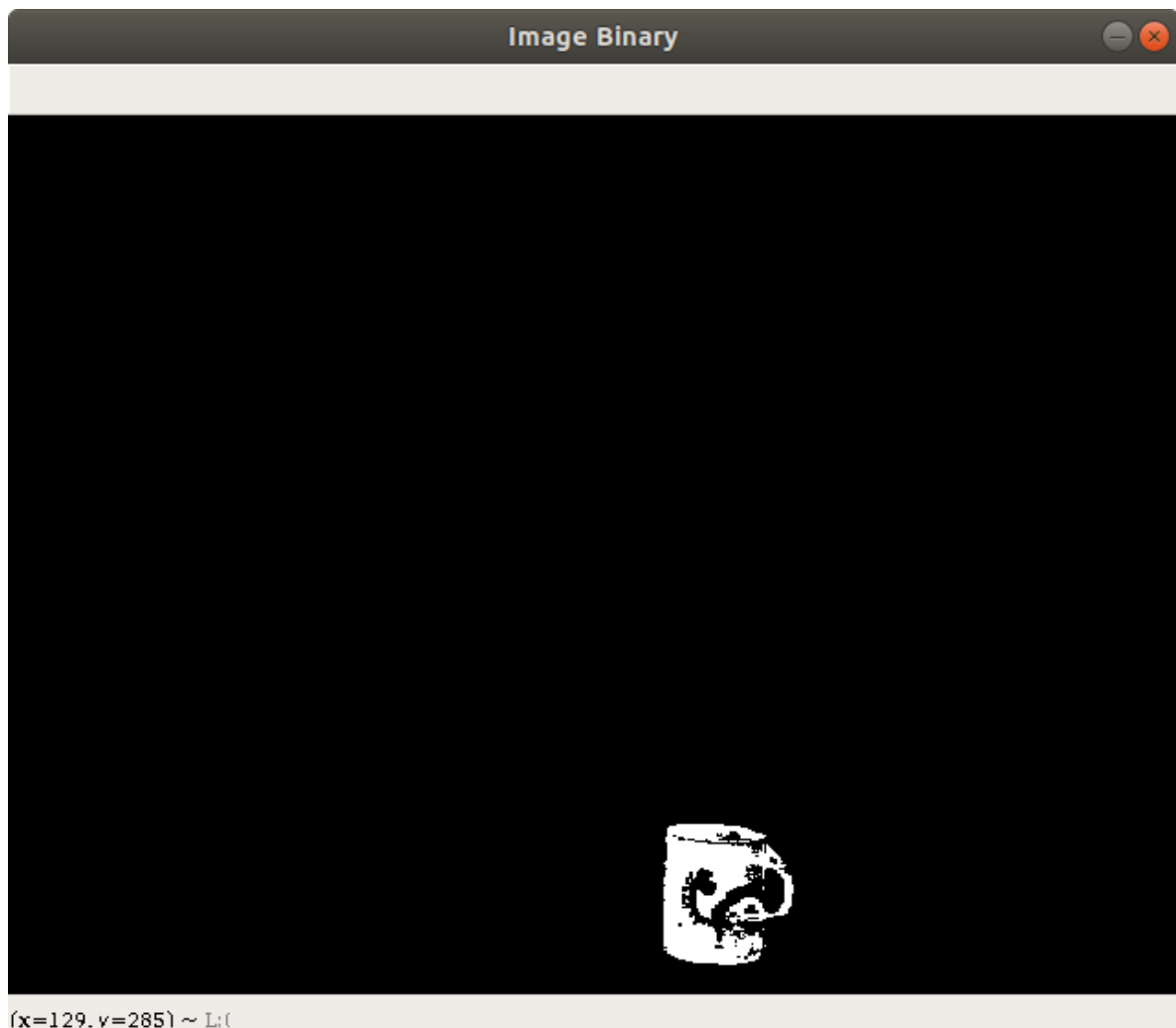


Figura 2. Imagen binaria de la taza segmentada.

En esta imagen se aprecia la segmentación realizada, se obtuvo un buen resultado utilizando los valores:

```
cv2.inRange(img_hsv, numpy.array([45,75,90]), numpy.array([75, 238, 175]))
```