



UNIVERSIDAD NACIONAL
AUTÓNOMA DE MÉXICO



FACULTAD DE INGENIERÍA

ROBOTS MÓVILES

PRÁCTICA 6: Segmentación por color

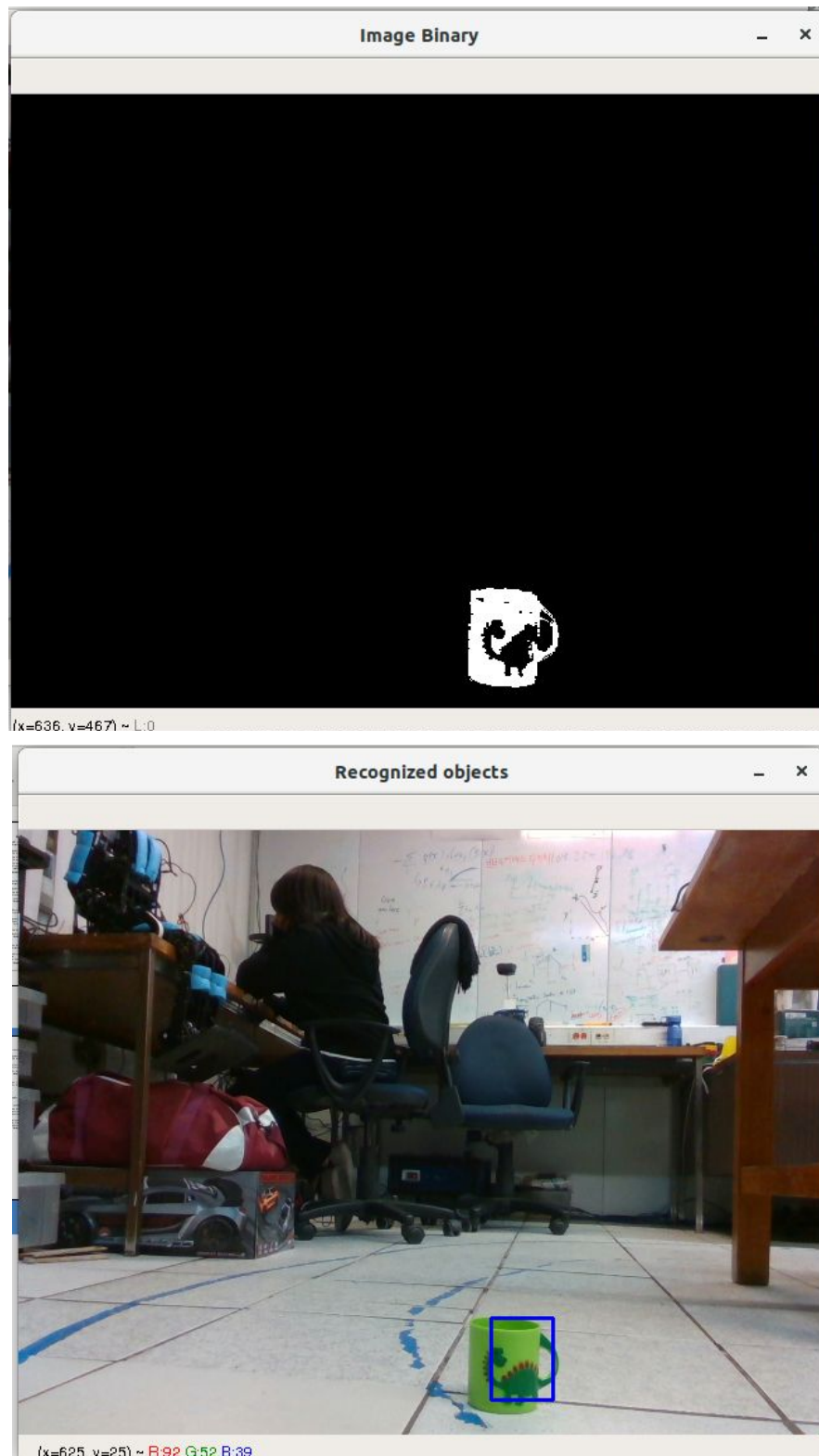
ALUMNO: ANDRÉS ALFONSO MARTÍNEZ GONZÁLEZ

PROFESOR: MARCO ANTONIO NEGRETE VILLANUEVA

22 de abril de 2020

Semestre 2020-2

Capturas de pantalla



Obtuve buenos resultados ya que en ambas maneras de reconocer objetos se reconoce la taza verde.

Tuve problemas con sift, así que tuve que bajar el umbral de 0.7 a 0.4 y así ya reconoció bien la taza.