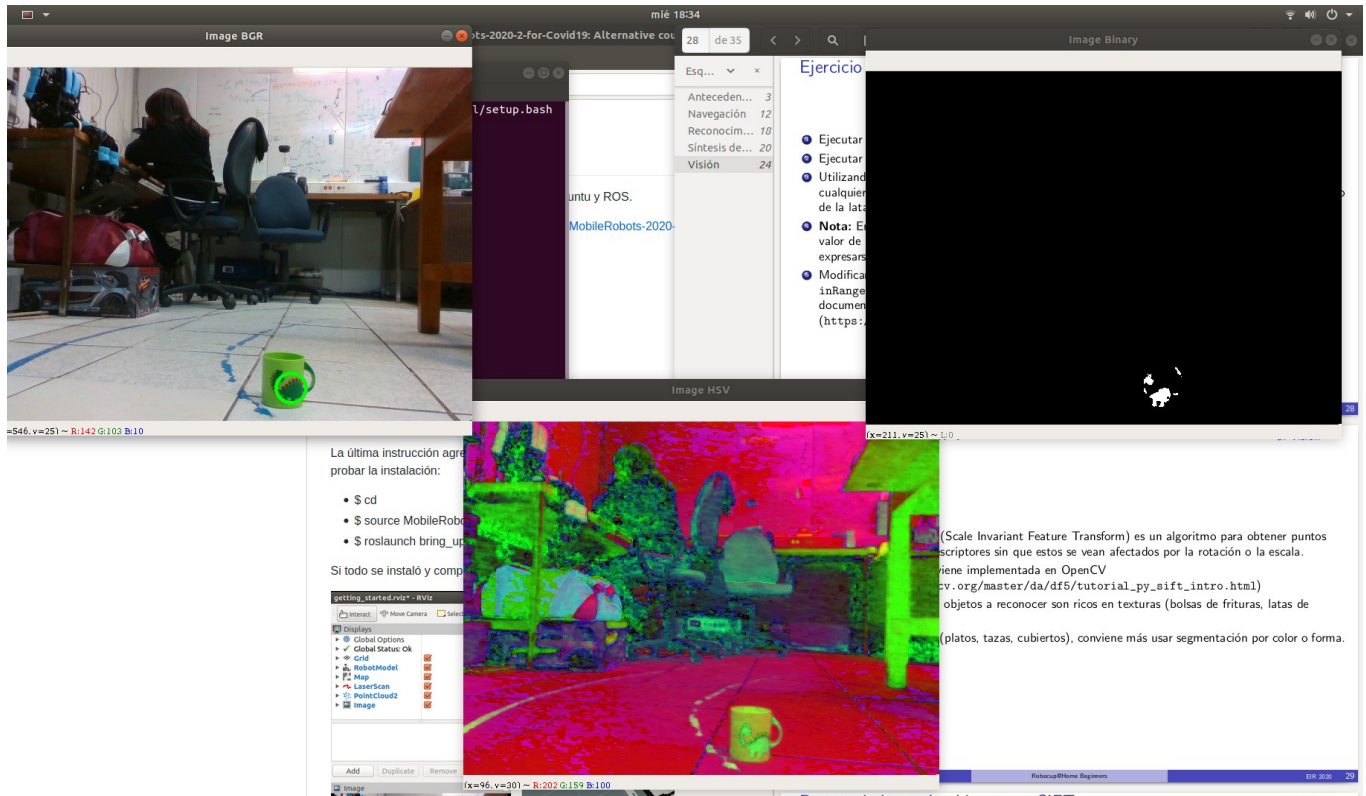


## Práctica 6. Segmentación por color.

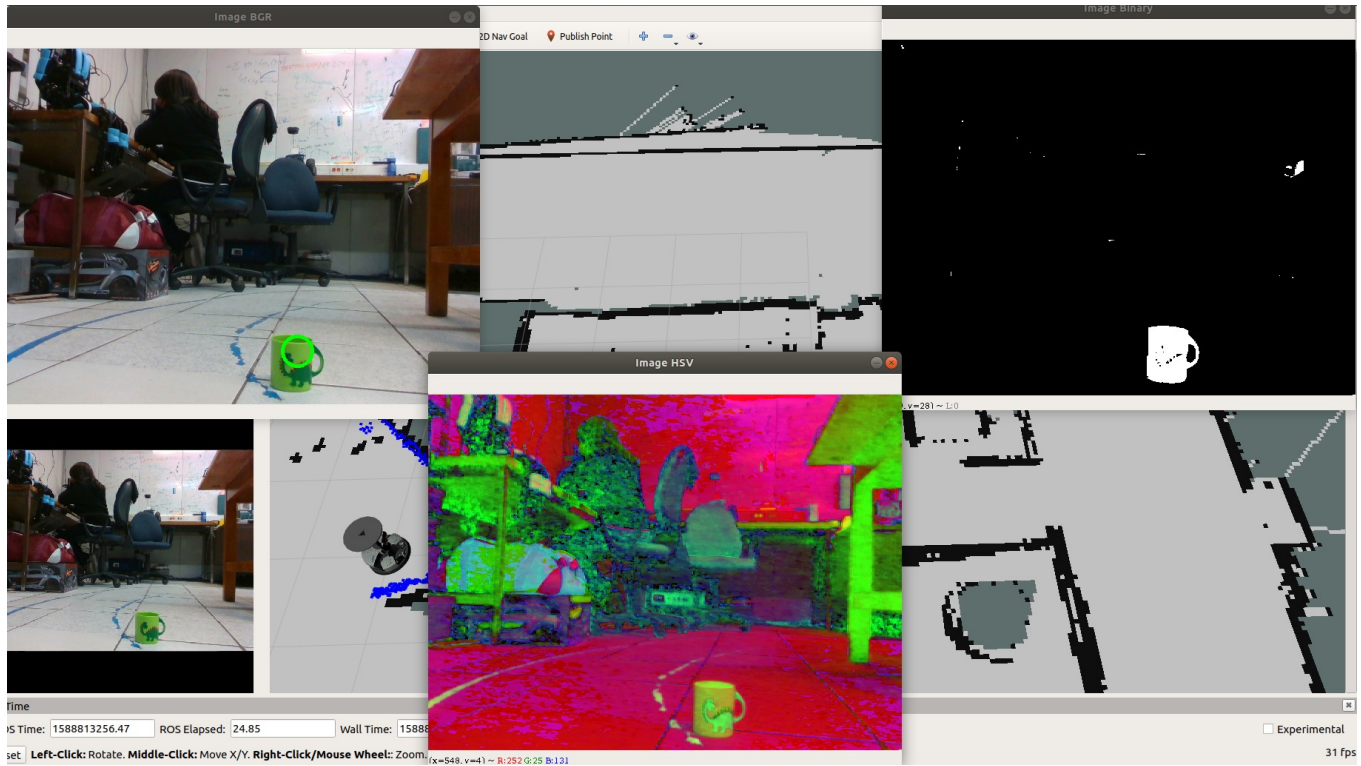
Primero se ejecuto el comando `roslaunch bring up robotino simul.launch` y el nodo `rosvision_color_segmentation.py`, se abrieron tres ventanas que muestran como se ven las imágenes con los modelos BGR, HSV y Binary.



Después se procedió a modificar el archivo `color_segmentation.py`, específicamente en la función `inRange`, para segmentar correctamente la taza verde.

En el archivo `color_segmentation.py` se modificaron los valores HSV de 60,200,60 a 20,85,65 que corresponde a los valores de matiz, saturación y valor para corregir la segmentación de la imagen.

Los resultados se pueden apreciar en la imagen a continuación. Como se puede ver mejoro un poco la segmentación de la imagen y se puede observar mejor la taza y el dinosaurio en ella.



Por parte de los problemas debo decir que tuve un poco de dificultad para saber que valores ponerle a la segmentación HSV, ya que se me hizo un poco confuso la explicación de las diapositivas y saber que era exactamente los que se estaba pidiendo. Por otra parte me costo trabajo el hacer que el dinosaurio se viera mas claro y tuve que recurrir un poco al tantea para lograr una imagen mas apreciable, probablemente debería haber investigado mas el tema para obtener una imagen mas optima.