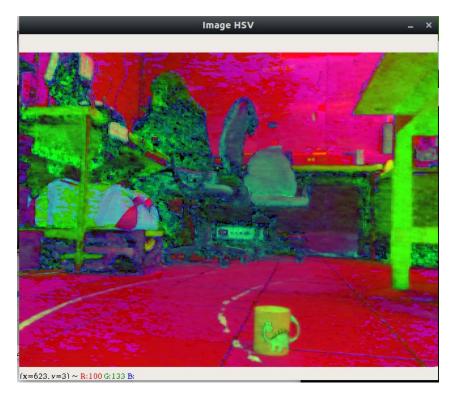
Hernández Abad Liber Adrián Robots móviles Práctica 6 7 de mayo de 2020

## Captura de pantalla de segmentación de la taza verde







## Resultados

La taza se compone de los siguientes valores HSV:

Verde claro: 94.1, 66, 55Verde oscuro: 144.2, 82, 37

• Café: 50, 63, 30

Para segmentar la taza se usará el color predominante: el contorno de verde claro. A partir de estos valores se obtiene el rango. Como es observado en las imágenes, el rango es el correcto porque la segmentación se realizó exitosamente. Es mencionable que se hizo más grande el círculo que indica el color encontrado para que corresponda con el del contorno de la taza.

## Problemas encontrados

La función inrange resulta bastante intuitiva, recibe 3 parámetros: la imagen, y dos límites (inferior y superior) para búsqueda de colores. Los mayores problemas se presentaron en la búsqueda del color deseado pues a pesar de tener un valor original (encontrado gracias a la herramienta online <a href="https://pinetools.com/image-color-picker">https://pinetools.com/image-color-picker</a>) había que jugar mucho con los límites hasta que se encontró el rango deseado. Una vez que se encuentre un método más exacto se podrá segmentar con mayor facilidad. Una búsqueda en internet de rangos predefinidos para los colores resulta útil.