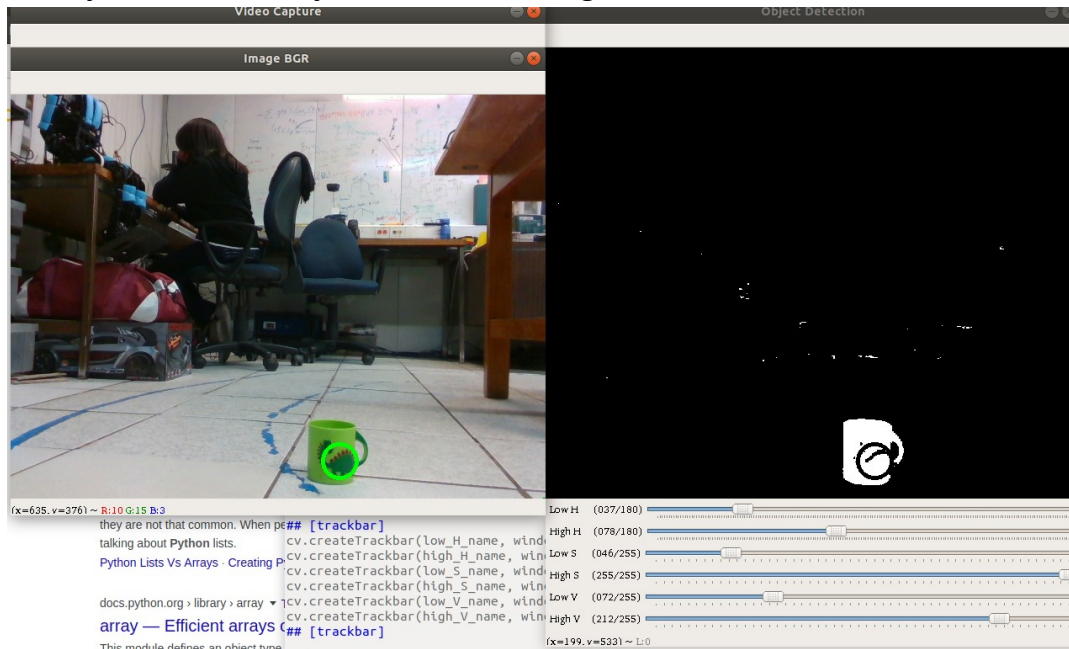


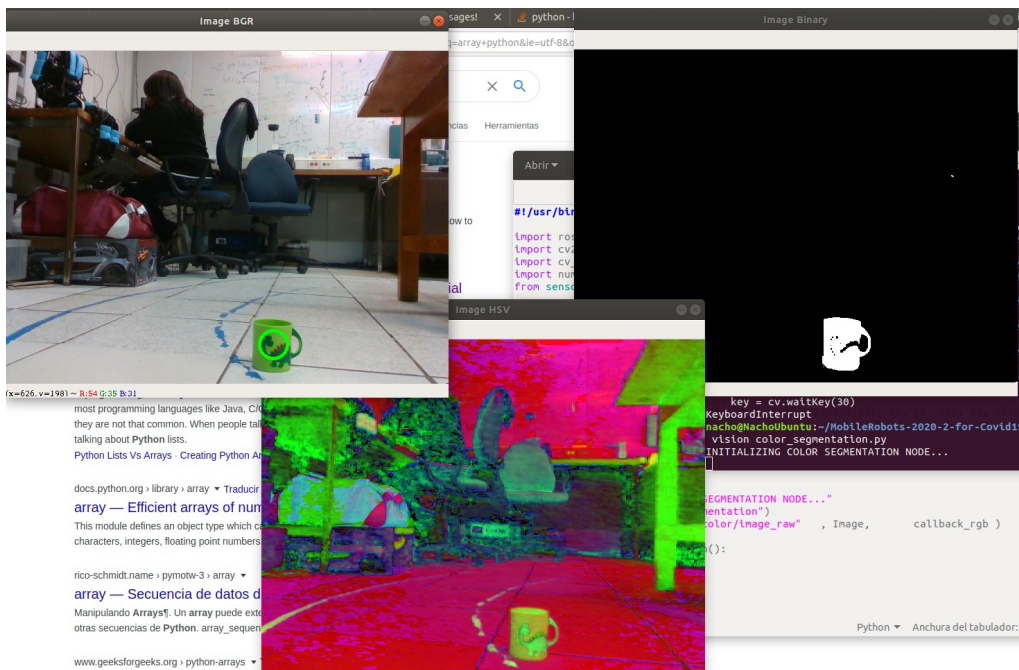
Práctica 6 – Robots Móviles – Luis Ignacio Viñas Petriz

Con el programa de OpenCV para obtener los valores HSV de una imagen, encontrado en https://docs.opencv.org/3.4/da/d97/tutorial_threshold_inRange.html, se obtuvieron los umbrales para poder segmentar y destacar la taza y la maleta de la imagen del robot:

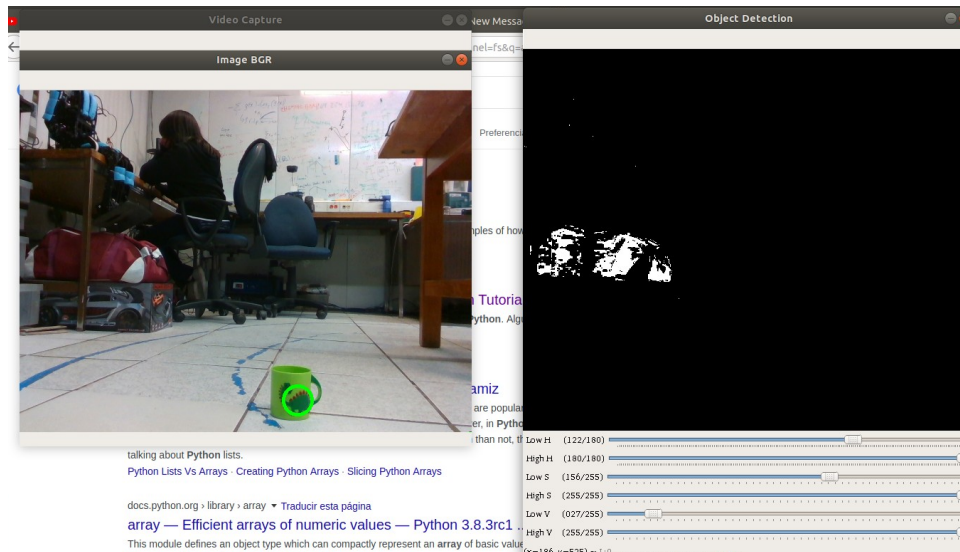


Ventana del programa para obtener los valores de HSV de la imagen

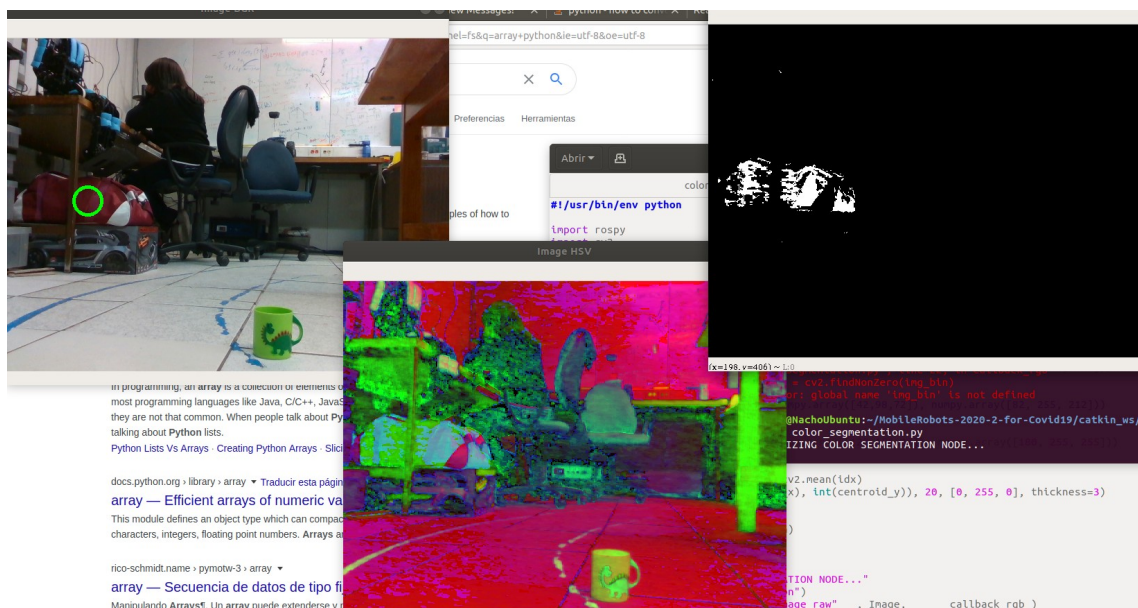
Estos umbrales se pondrán en la función inRange del archivo color_segmentation.py para que el robot pueda identificar la taza:



Mismo caso para identificar la maleta de la imagen:



Poniendo los umbrales en el archivo color_segmentation.py:



Los umbrales utilizados fueron:

- Para la taza:

```
img_bin = cv2.inRange(img_hsv, numpy.array([42,98,72]), numpy.array([82, 255, 212]))
```

- Para la maleta:

```
img_bin = cv2.inRange(img_hsv, numpy.array([122,156,27]), numpy.array([180, 255, 255]))
```

El mayor problema que se puede presentar al momento de estar identificando un objeto en el fondo que coincida con los valores de HSV que se estén poniendo, y al intentar delimitar más el umbral, se empieza perder o a verse menos el objeto que se está identificando.