

Práctica 7

Principios de Visión Computacional

Robots Bípedos Autónomos

Facultad de Ingeniería, UNAM

Objetivos

- Familiarizar al alumno con el modelo de cámara estenopeica.
- Familiarizar al estudiante con el concepto de espacios de color.
- Familiarizar al alumno con las bibliotecas para visión computacional *OpenCV*.
- Escribir un programa que realice una segmentación por color.

1. Introducción

2. Desarrollo

3. Evaluación