

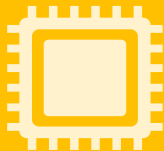
ABB Robot



Desplazamiento hasta
zona de trabajo y
captura de piezas

Conexión
TCP/IP

Ordenador



Comando del robot,
análisis de imágenes y
toma de decisiones

Conexión
USB

Intel L-515



Captura de
imagenes RGB-D