

INTEL D-435

MATLAB

ABB IRB-120

Piezas
colocadas
de forma
aleatoria



Conexión USB



Conexión TCP/IP



Repetición del
proceso hasta
colocar todas las
piezas

Captura de imágenes:
- Imagen RGB
- Imagen de profundidad

Procesamiento de ambas
imágenes para obtener la
información relativa de las piezas

Realizar los movimientos acordes
con la información recibida para colocar
la pieza señalada