

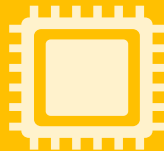
ABB Robot



**Conexión
TCP/IP**

**Desplazamiento hasta
zona de trabajo y
captura de piezas**

Ordenador



**Comando del robot,
análisis de imágenes y
toma de decisiones**

Intel L-515



**Conexión
USB**

**Captura de
imagenes RGB-D**