**INVESTIGACIÓN.**

**Parte física:**

Se utilizará un sensor que servirá para avisarle al sistema que a su vez le mandará la información a la Cámara para que tome una fotografía la cual se mandara a la Raspberry la cual redirigirá esa información a la Api Visión la cual la dirige a la base de datos externa, la base de datos mandara una respuesta que accionara los Servo motores para dirigir la basura a su correspondiente recipiente.

**Parte lógica:**

Cuando la fotografía llegue a la Raspberry, un programa hecho en Python se encargará de mandar la fotografía a la Api Visión, esta determinara en palabras claves a que categoría de reciclaje pertenece, estas palabras se devuelven al programa de Python quien determina a que categoría pertenece, este le manda esa información al Arduino, lo cual acciona los Servo motores para dirigir la basura al recipiente al cual pertenece.