



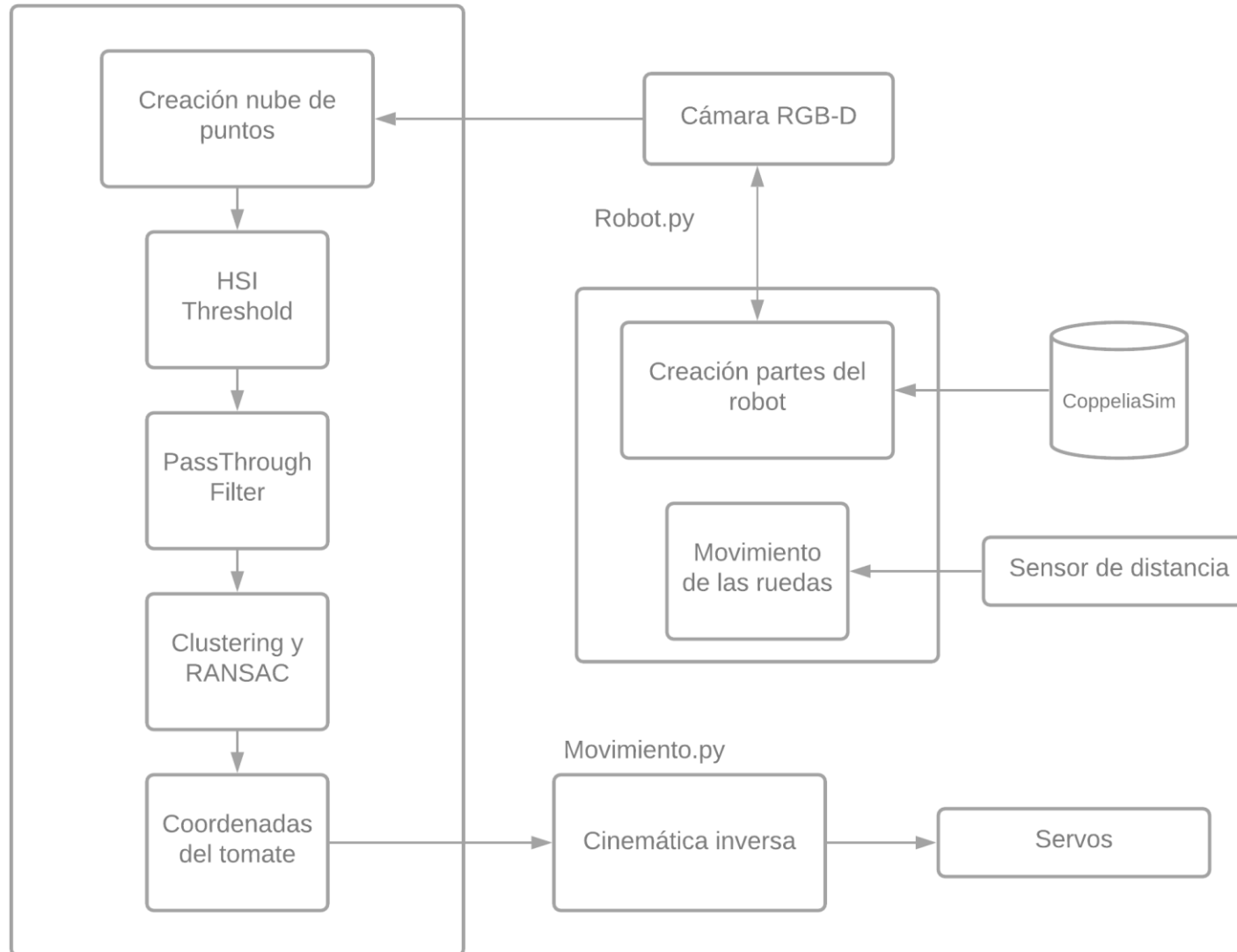
MATT-OMATO

Alejandro Miranada Herrero
Martí Arnaus Comellas
Youssef Assbaghi Asbahi
Pablo Mora Claros

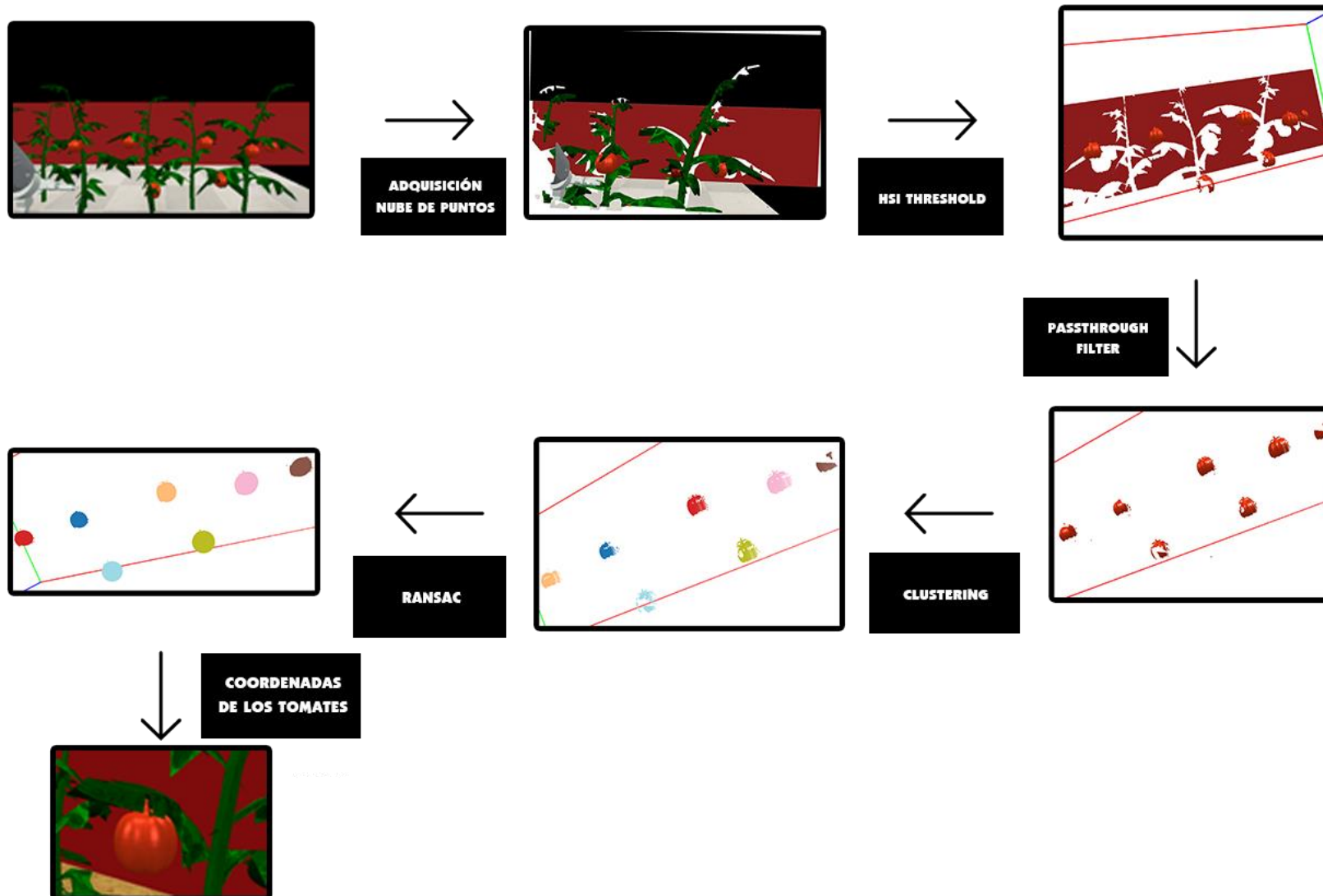
Robot cosechador de tomates con
movimiento autónomo a través de una línea
de tomateras

1. Arquitectura software

PointCloud.py

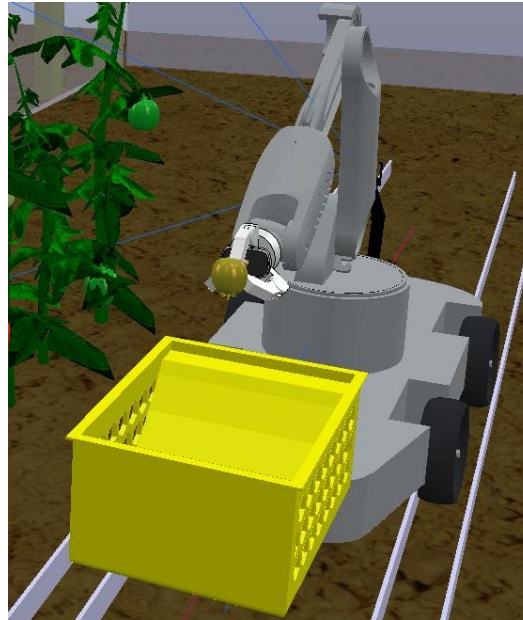


2. Algorítmica

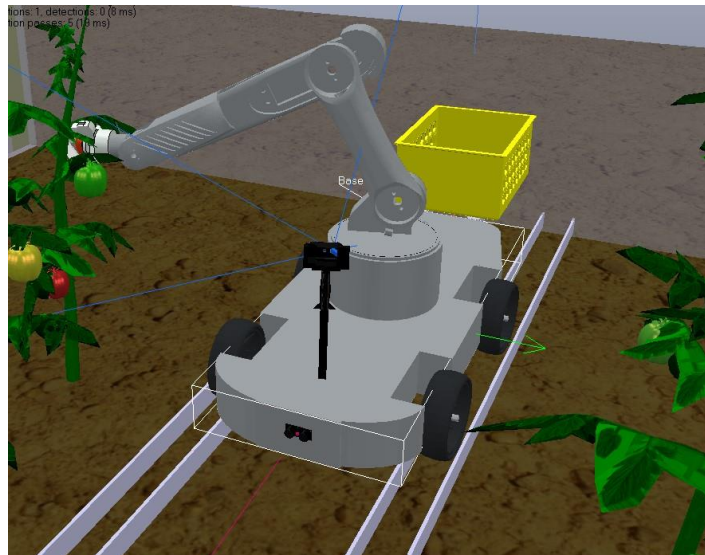


1. Sensor distancia detecta elemento
2. Si detecta elemento
 - a) Rota Joint de la cámara
 - b) Cambia de dirección de movimiento
3. No detecta elemento
 - a) Ejecuta algoritmo visión por computador
 - b) Detecta tomate
 - a) Cinemática inversa a las coordenadas
 - c) No detecta tomate
 - a) Se mueve hacia dirección indicada 1 segundo
 - b) Vuelve a punto número 1

FOTOS, VIDEO y GITHUB



<https://github.com/Youssef-Assbaghi/Matt-Omato.git>



<https://www.youtube.com/watch?v=67QP2RPM768>