



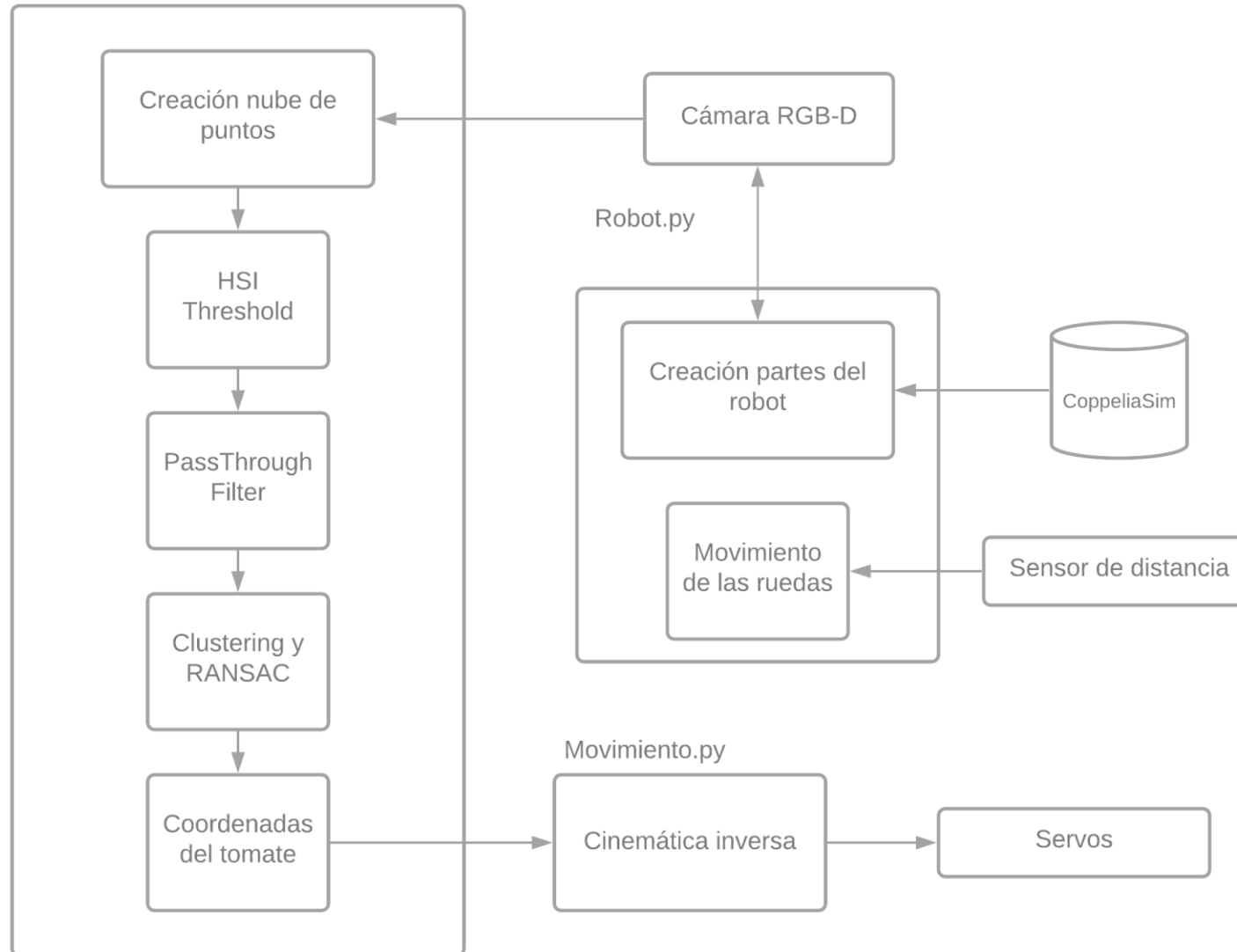
# MATT-OMATO

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

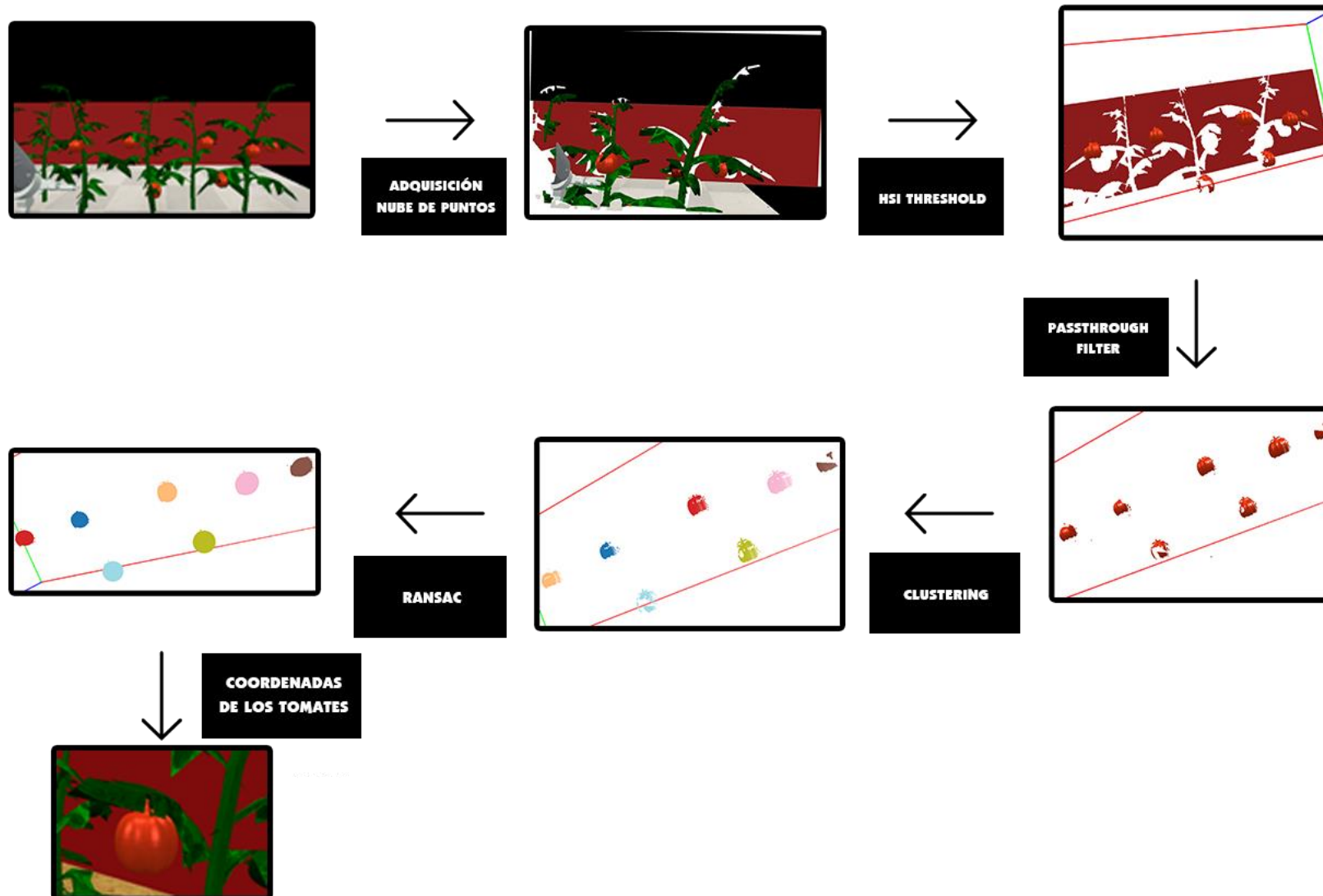
Robot cosechador de tomates con  
movimiento autónomo a través de una línea  
de tomateras

# 1. Arquitectura software

PointCloud.py

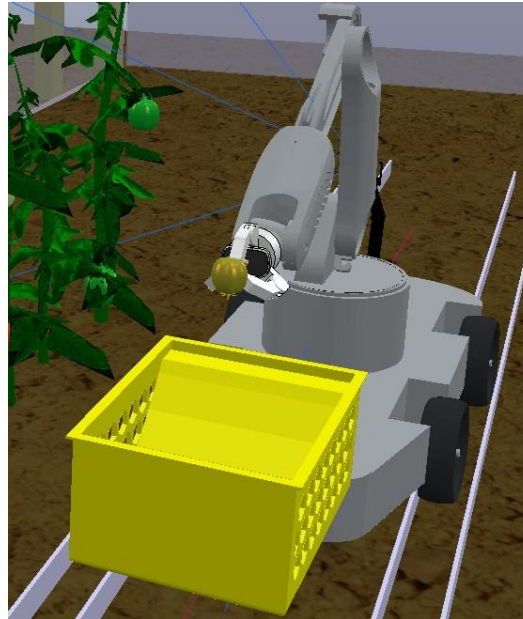
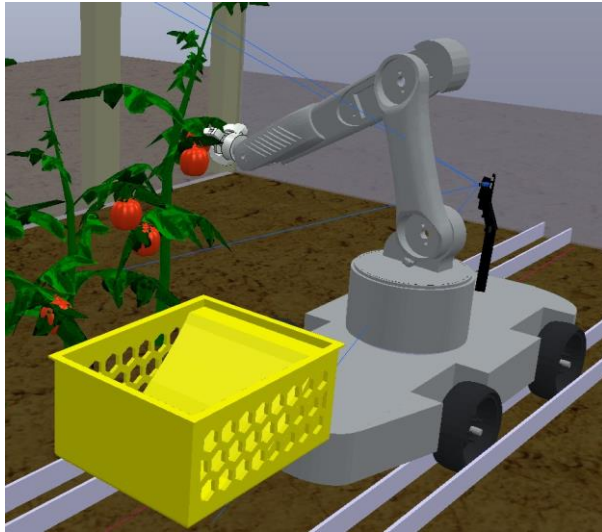


## 2. Algorítmica



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>

