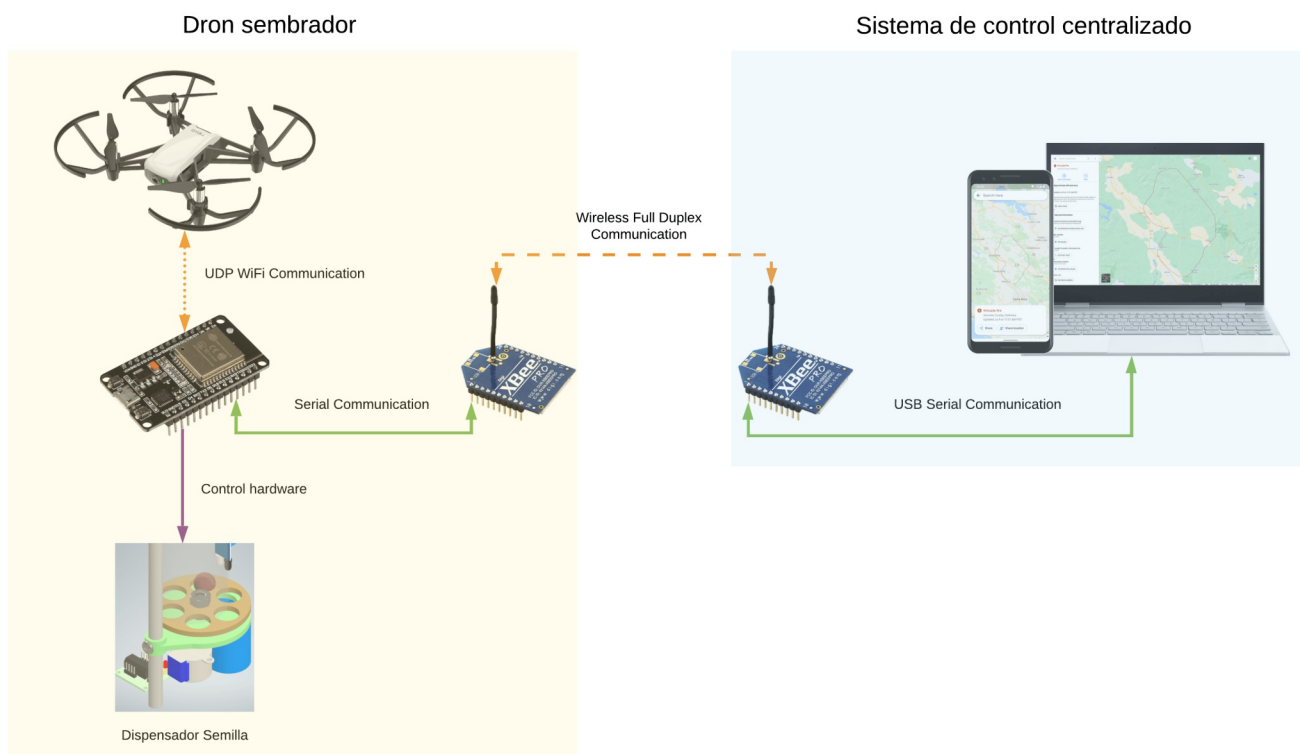


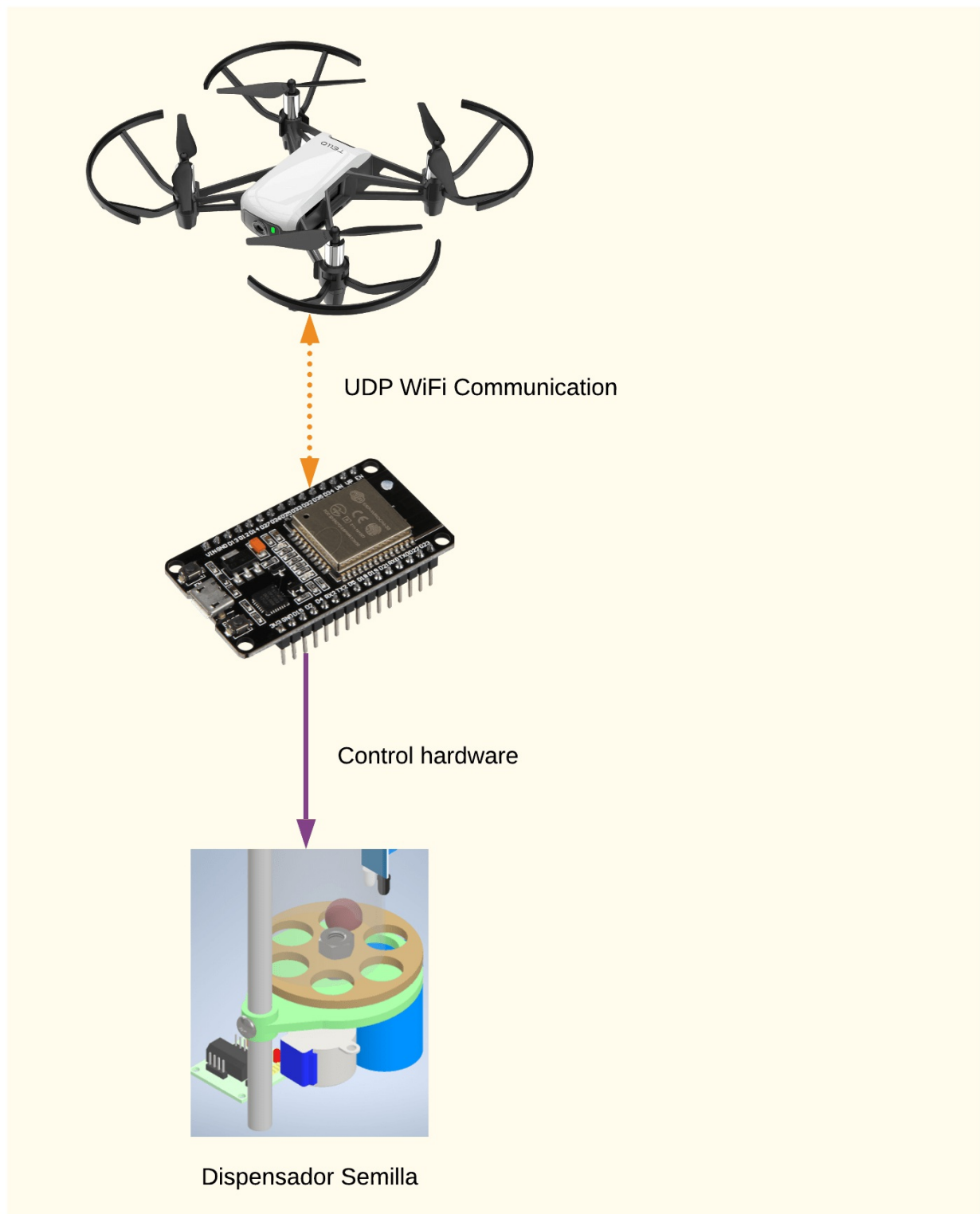
Prototipo dron sembrador de árboles



La imagen describe el modelo protipo propuesto por Geotemelos para un dron que no posee un GPS pero carga con el dispensador de semillas. Los comandos se envían desde un celular o laptop que reciben los reportes de ubicación relativa con este, el mismo que localiza a través de GPS para una siembra de precisión.

Sin embargo, para el proptotipo avanzado hasta la presentación en la compentencia, la siguiente imagen es lo implementado.

Dron sembrador



ESP32 + Zerynth

La versatilidad y multi dispositivo que ofrece Zerynth SDK es aprovechado aquí pues el código Python es de alto nivel, permitiendo enfocarse en el objetivo principal del proyecto y desatender detalles necesarios para usar un micro controlador. Una introducción amigable al uso de este SDK está en esta URL: [Python on ESP32 – Getting Started](#).

Código dispensador prototipo

El código base ejecuta el dispensador cada vez que el dron se mueve a una esquina de un cuadrado de 1 metro por lado. Esto, por supuesto, será escalado correctamente debido a las funciones escritas. Si desea leer el código, este estará en la carpeta **zerynth_esp32_scripts**. Aquí tiene unos enlaces para abrir directamente los scripts:

- [main.py](#)
- [dispense.py](#)