1. התממשקות זרוע: לא מבין בדיוק. הROS יודע לשלב יפה את הזרוע והפלפורמה בעזרת URDF והמרות מערכות צירים מובנות בו. הזרוע עצמה לא מודעת למפה של הפלטפורמה וגם הפלטפורמה אינה מודעת למפה של הזרוע.
2. זיהוי עלי הפלפל: זיהוי הפלפל מתבצע בצורה הבאה: לאחר שהפלטפורמה מגיעה לנקודת הסריקה היא נעצרת. האלגוריתם תנועת הזרוע וזיהוי העלווה מזהה את אוריינטצית הפלטפורמה ביחס לשביל ומביא את הפלטפורמה למצב זיהוי התחלתי. במצב זה המצלמה מקבילה לשורת הפלפלים ומתחילה בתהליך זיהוי הצמח. הזיהוי מתבצע ע"י שילוב תכונות העומק והצבע של המצלמה. המצלמה לוקחת תמונה ויוצרת MASK שבו רק הפיקסלים אשר נמצאים בטווח של עד 1.5 מטר מהמצלמה נכנסים אליו. את ה-MASK הזה "מלבישים" על תמונת הצבע ומקבלים תמונה במרחקים הנדרשים לנו. התמונת צבע מומרת מפורמט RGB ל -HSV ושם עוברת סינון ע"י ערכים שנקבעו מראש, את הסינון עוברים רק פיקסלים ירוקים. עבור הפיקסלים שעברו את המסנן הצבע הראשוני מחושבים מרכזי הפיקסלים ורק קבוצת פיקסלים רצופים פסיק גדולה עוברת את המסנן, כך במקרה שישנם רעשים או קצוות עלים אחרים הם לא עוברים את המסנן. לאחר מכן עבור שאר הפיקסלים מחושב מרכז המסה של הצבע. מכיוון שמרכז המסה מחושב בדו-מימד (צירים X ו – Y) צריך גם למצוא את הנקודה בציר Z. לצורך חישוב זה נלקח עיגול ברדיוס 50 פיקסלים סביב מרכז המסה ומתבע מיצוע של ערכי ה-Z שלהם וכך מקבלים את מרכז המסה בציר Z. עושים תהליך זה גם עבור הנקודה העליונה ביותר בצמח וגם הנמוכה.

לאחר זיהוי נקודות המרכז והקצה של הצמח, מחובות נקודות הסריקה לפי הנוסחה הבאה:

* עבור הנקודה העליונה: נלקחת נקודה במרחק 30 ס"מ ובזווית 45 מעלות מעל הנקודה העליונה של הצמח
* עבור הנקודה האמצעית: נלקחת נקודה במרחק 30 ס"מ ומקבילה לנקודה המרכזית של הצמח
* עבור הנקודה התחתונה: נלקחת נקודה במרחק 30 ס"מ ובזווית 45 מתחת לנקודה התחתונה של הצמח.

לאחר חישוב נקודות אלה, הזרוע מתחילה התנועה קודם לנקודה העליונה, אח"כ לאמצעית ובסוף לתחתונה. אלגוריתם התנועה של הזרוע הוא RRTSTAR. תוך כדי תנועת הזרוע המצלמה ממשיכה לסרוק ובודקת שאין מכשולים בדרך ומוודאת שהזרוע לא תיתקע בצמח.