קומה שנייה.

לקומה השנייה עברו מהקומה הבאה הרכיבים הבאים:

מיקרו-בקר ארדואינו: מקבל מידע מהמקודדים, אשר על ציר הגלגלים האחוריים, מקבל פקודות מהשלט רחוק כאשר במצב נסיעה ידני ומתקשר עם הדרייבר של המנועים בעזרת תקשורת 232-RS. כמו כן הארדואינו מחובר בעזרת USB למחשב NUC.

מחשב NUC : המוח של הפלטפורמה. מחובר למצלמת עומק אשר משולבת עם חיישן IMU

INTEL REALSENSE D435I

אשר יחדיו עם המידע מהמקודדים נותנים את המידע עבור אלגוריתמי המיפוי, מיקום והניווט האוטונומי.

כמו כן המחשב מחובר למצלמת עומק נוספת

INTEL REALSENSE D435

אשר משמשת לזיהוי הצמח והבאת הזרוע הרובוטית לנקודות הדרושות לזיהוי המחלה.

המחשב מחובר בתקשורת אלחוטית למחשב מרוחק אשר מחובר לבקר הזרוע הרובוטית ושולט על התנועה שלו.

בחלק החיצוני של הקומה השנייה ישנה תושבת שעליה יושבת הזרוע הרובוטית אשר מששמשת להבאת החיישנים על מנת לבצע זיהוי מוקדם של המחלות. הזרוע הרובוטית לא מקבלת מתח או פקודות מהפלטפורמה אלא מחוברת לבקר אשר יושב על עגלה סמוכה, מכיוון שהגודל של הבקר של הזרוע גדול מדי לשים אותו על הפלטפורמה.