

ROBOT PARA INVERNADEROS

Descripción:

En los últimos años se ha experimentado un notable interés por los sistemas inteligentes de automatización en el ámbito de la agricultura y la horticultura. Por una parte, se dan unas condiciones de mercado que demandan una producción de alta calidad de forma rentable y sostenible. Por otra, los crecientes avances tecnológicos en campos como la informática, la robótica y los sensores han propiciado sistemas de automatización capaces de un alto grado de flexibilidad. En este sentido, la investigación en sistemas robóticos se ha concentrado principalmente en automatización de operaciones de vivero, cosecha y recolección y navegación autónoma de vehículos. Así, la presente invención consiste en un sistema robotizado para servicio en invernaderos, constituido por una cabeza tractora con capacidad sensorial y un controlador, a la que se puede acoplar opcionalmente un remolque. Tanto la cabeza tractora como el remolque pueden llevar carga de pago, que puede consistir en fumigadores, manipuladores, sistemas de inspección o cualquier equipo que pueda considerarse necesario para el trabajo en un invernadero.

Etiquetas:

[Invernadero](#), [Robot](#), [Automatización](#), [Agricultura](#), [Horticultura](#), [Robótica](#), [Sensores](#)

Sectores:

[Agroalimentación](#), [Ingeniería](#)

Áreas:

[Industrial](#), [Mecánica](#), [Robótica](#)



Ventajas competitivas:

Entre las ventajas de esta invención destacan:

- Permite que el usuario interactúe con el sistema mediante instrucciones, incluyendo la posibilidad de que esa interacción pueda ser llevada a cabo a través de una estación de trabajo remota.
- Permite obtener una imagen tridimensional en tiempo real del entorno de trabajo del sistema.
- Tiene posibilidad de desplazamiento autónomo o semiautónomo.
- Puede realizar funciones muy diversas relacionadas con las tareas agrícolas.
- El sistema puede ser programado y controlado por un ordenador de forma relativamente sencilla.

Usos y aplicaciones:

La presente tecnología resulta de utilidad para la realización de diversas funciones en los invernaderos, ya sea de una manera autónoma, como semiautónoma, e incluso bajo control remoto.

Número de publicación: ES2208091

Titulares: Universidad De Málaga

Inventores: Alfonso Jose Garcia Cerezo, Aníbal Ollero Baturone, Antonio Simon Mata, Victor Fernando Muñoz Martinez, Jesus Manuel Gomez Gabriel, Jorge Luis Martinez Rodriguez, Antonio Mandow Andaluz, Francisco Manuel Garcia Vacas, Juan Jesus Fernandez Lozano, Ricardo Molina Mesa

Fecha de prioridad: 24/07/2002

Nivel de protección: Nacional (España)

Estado de tramitación: Patente concedida a nivel nacional (España)