

Sistema de guiado para movimiento autonomo de vehiculos en entornos estructurados



Resumen:

El desarrollo propuesto constituye una solución de compromiso entre un vehículo auto-guiado y un vehículo completamente autónomo. El sistema de guiado propuesto supone una novedad en el campo del empleo de máquinas autónomas en la realización de operaciones en invernaderos, ya que permite automatizar cualquier tipo de vehículo y a un coste de ejecución reducido (adquisición de cámaras de visión y emisores láseres). El empleo del sistema de guiado supone evitar la presencia de operarios en el invernadero para realizar operaciones peligrosas (tareas de pulverización), o bien la ayuda en tareas de recolección y transporte.

Ventaja competitiva

El desarrollo propuesto constituye una solución de compromiso entre un vehículo auto-guiado y un vehículo completamente autónomo. El sistema de guiado propuesto supone una novedad en el campo del empleo de máquinas autónomas en la realización de operaciones en invernaderos, ya que permite automatizar cualquier tipo de vehículo y a un coste de ejecución reducido (adquisición de cámaras de visión y emisores láseres). El empleo del sistema de guiado supone evitar la presencia de operarios en el invernadero para realizar operaciones peligrosas (tareas de pulverización), o bien la ayuda en tareas de recolección y transporte.

Sectores de aplicación: Telecomunicaciones, electrónica e informática

Área tecnológica: Agroalimentación, Tecnologías de la Producción

Enlace: <http://virtual.ual.es/investigacion/patentes/patente.seam?patente=57&lang=es>

Estado: published

Inventores: Baeza Romero, Esteban Berenguel Soria, Manuel García Donaire, Julián Gázquez Garrido, Juan Carlos González Sánchez, Ramón Guzmán Sánchez, José Luis López Hernández, Juan Carlos Pawlowski, Andrzej Plaza Leiva, Victoria Rodríguez Díaz, Francisco Sánchez-Hermosilla, Julián

Licenciada: No

Contacto [Solicitar más información de Sistema de guiado para movimiento autonomo de vehiculos en entornos estructurados](#)