

SISTEMA DI NAVIGAZIONE AUTONOMA DI UN VEICOLO AGRICOLO

ALMA MATER STUDIORUM - UNIVERSITÀ DI BOLOGNA



Metodo e sistema per la navigazione autonoma di un veicolo agricolo in ambienti a campo aperto e in ambienti vincolati, come per es. filari a diverse geometrie di impianto.

Protezione: Italia

Inventori: Lorenzo Marconi, Dario Mengoli, Andrea Sala, Roberto Tazzari

INVENZIONE

Esistono metodi di navigazione autonoma di veicoli agricoli basati su telecamere stereoscopiche e dispositivi laser ad alta precisione (LiDAR) coadiuvati da sistemi GPS, ma in caso di ambienti complessi, ossia non perfettamente geometrici o in piano (es. frutteti), comportano tempi di addestramento molto lunghi.

Il sistema per la navigazione autonoma consente al veicolo agricolo di muoversi in modo autonomo sia in ambienti a campo aperto che in ambienti vincolati come i filari. La navigazione è consentita tramite una pluralità di marker che il veicolo rileva e distingue grazie ad un sistema di navigazione concepito per essere auto-apprendente.

VANTAGGI

- Sistema auto-apprendente
- Facilità di configurazione
- Maggior precisione durante la navigazione
- Flessibilità della piattaforma in termini di sensoristica utilizzata

APPLICAZIONI

- Agricoltura

CONTATTI

Knowledge Transfer Office

www.unibo.it/brevetti

051 20 80 635 - 683

kto@unibo.it



ALMA MATER STUDIORUM
UNIVERSITÀ DI BOLOGNA