



TRANSPORBOTT

Fredy Alexander Suarez

Santiago Veloza

Objetivo Principal

Diseñar e implementar un vehículo semi autónomo no tripulado para automatizar el proceso de transporte en la recolección de cultivos.

Esto mejorará las labores de mano de obra, minimizará tiempos de recolección.

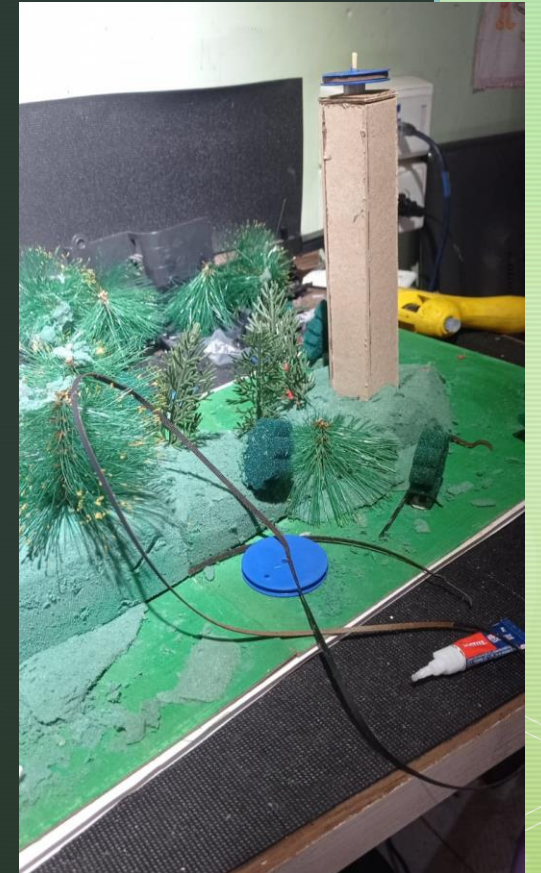
Objetivos Específicos

- Diseñar la banda transportadora del vehículo automatizado y automatizar su desplazamiento a lo largo del sitio de recolección
- Diseñar el contenedor de carga del producto agrícola
- Implementar el diseño
- Estudiar tiempos y movimiento de los recolectores con el fin de tener referencias para así ser mejoradas con Transportbott.

Primer Avance



Segundo Avance



Tercer Avance

