

Sistema Robótico de Identificación Contención y Retiro de Hidrocarburos en el Mar Peruano

Francisco Cuellar
CEO

Diego Arce
Investigador

Priscilla Verastegui
Sustainable Fishery
Trade Sowing the Future

Rodolfo Cornejo
IMARPE

Respuesta ineficiente ante derrames en océanos



Contaminación de
ecosistemas
marinos



Falta de tecnologías
accesibles



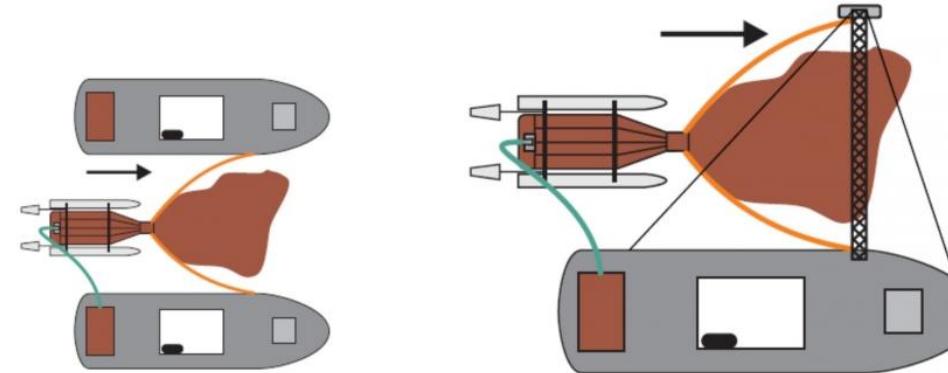
Impacto económico
al sector pesca

Desnatadores de aceite (skimmers)



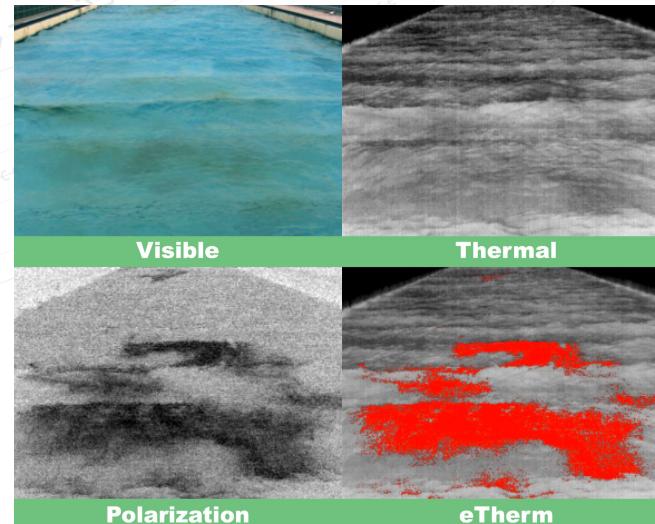
Tasa de
recuperación de
hasta 400 gal / min

Barreras de contención (*booms*)

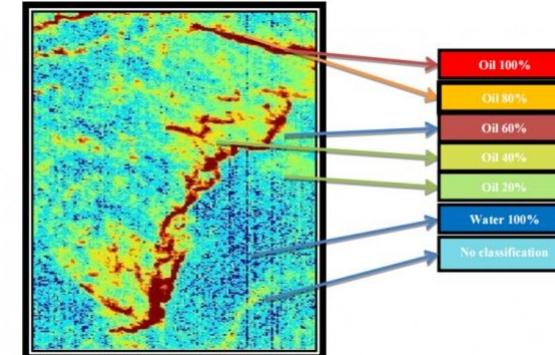


Algoritmos de identificación de hidrocarburos

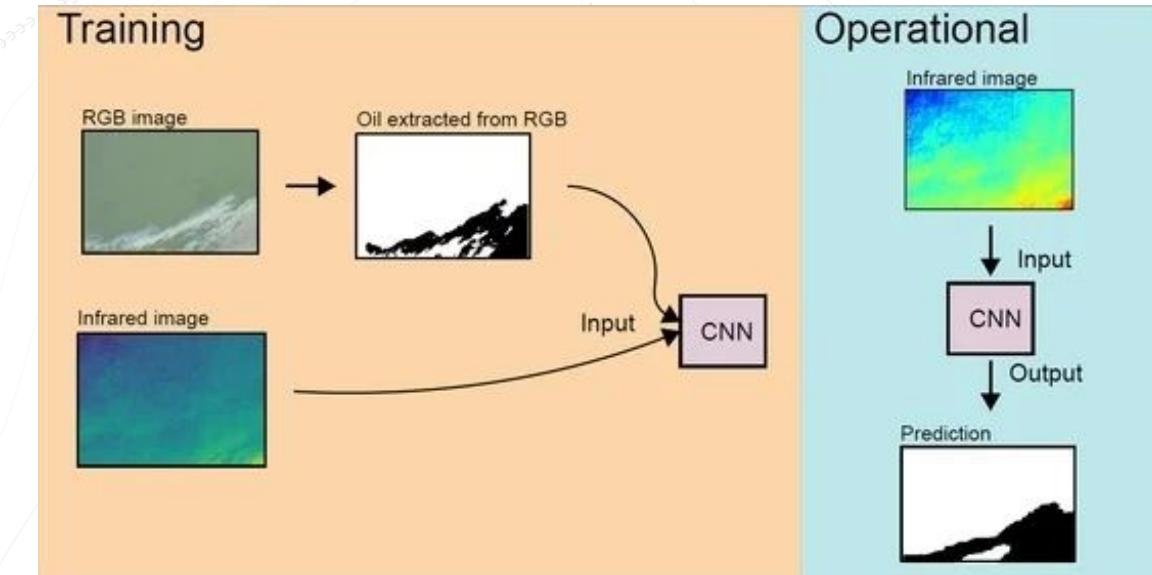
Imágenes térmicas



Imágenes multiespectrales

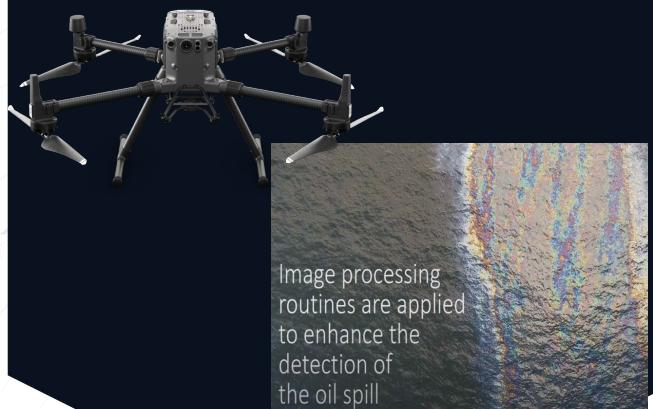


Algoritmos de
Inteligencia artificial

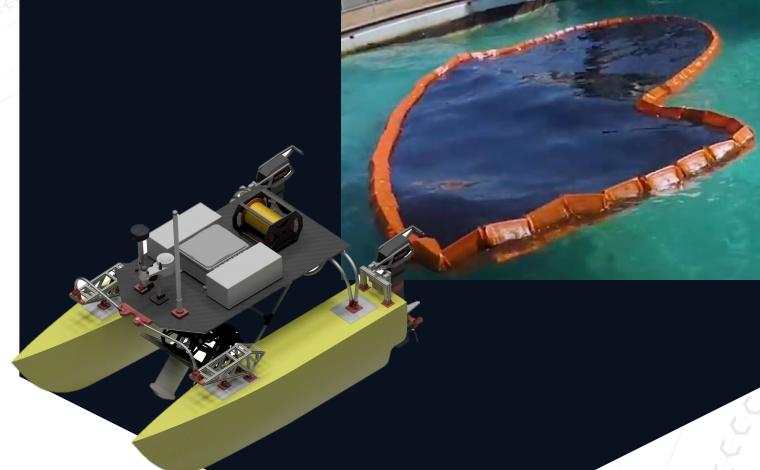


¿Cómo funciona?

Visión & IA



Robótica



Skimmer

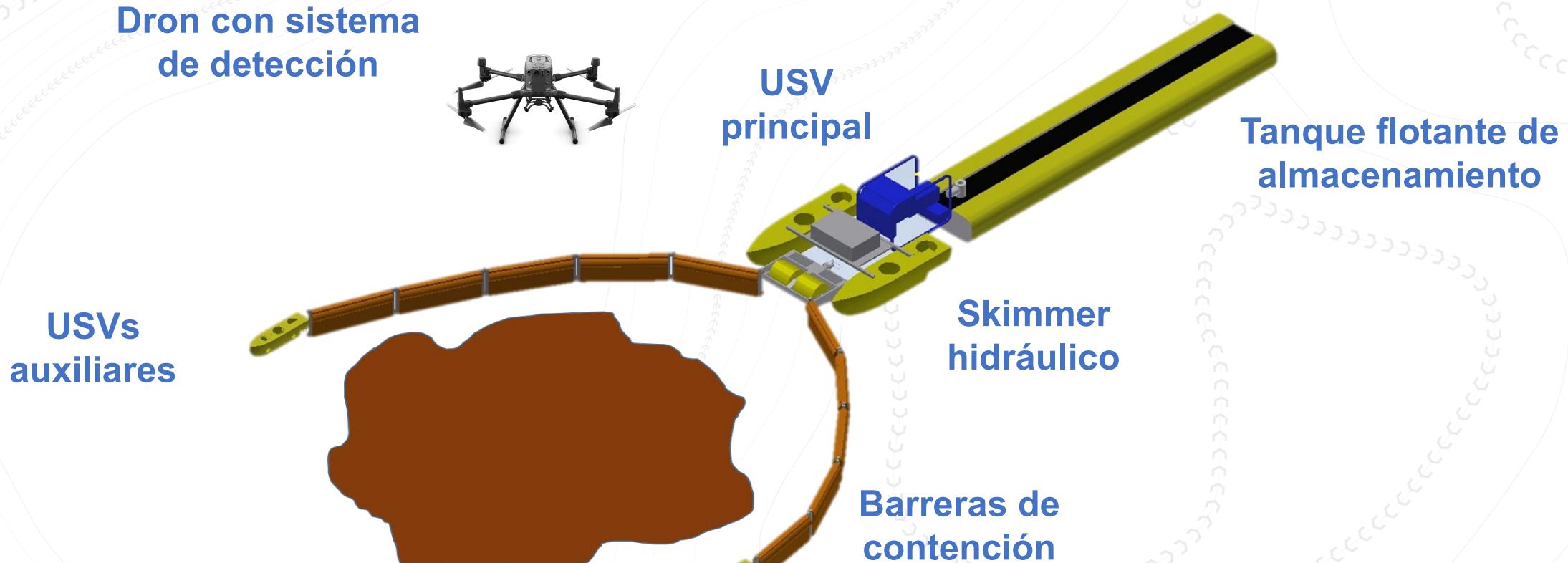


1 Identificación de derrames

2 Despliegue de USV con barreras de contención

3 Recuperación del hidrocarburos

Sistema robótico para la gestión de derrames de hidrocarburos



- Respuesta rápida para mitigación y reducción de la contaminación.
- Solución económica y segura para la limpieza de derrames.
- Eliminar la exposición de personas en limpieza de elementos tóxicos.
- Garantizar la sostenibilidad de la pesca y otras actividades marinas.
- Evitar multas a las empresas por daños ambientales.



www.tumirobotics.com



cuellear.ff@tumirobotics.com