

SEMI AUTONÓM PERMETEZŐ DRÓN REPÜLÉS TERVEZŐ ÉS DRÓN IRÁNYÍTÓ SZOFTVER



Alkotók:

Lázár Tamás, Szekeres Péter, Pap Martin Felicián, Dr. Drotár István, Budai Tamás, Takács Olivér Zoltán

Probléma

- A mezőgazdasági permetezés sok helyen még mindig pontatlan, manuális és költséges, a drónos rendszerek pedig nem elég autonómok és nem kezelik jól a bonyolult terepi helyzeteket.
- Hiányzik egy olyan megoldás, amely valós időben optimalizálja az útvonalat, kezeli az akadályokat és stabilan működik kommunikációs hibák esetén is.

Megoldás

- Egy semi-autonóm permetező drón irányító és repüléstervező szoftver fejlesztése, amely Android platformon működik.
- A rendszer kétirányú rádiókommunikációval és szenzorfüziós algoritmusokkal biztosítja a stabil, önálló működést.
- A szoftver képes akadályok dinamikus kezelésére, adaptív útvonaltervezésre és valós idejű visszajelzésre (pl. tartálszint, visszahívás, sebesség, cseppméret).

Célcsoport és piaci rés

Mezőgazdasági vállalkozások és gazdaságok, ahol nagy területeken zajlik növényvédelem, dróntechnológiát alkalmazó agrárvállalatok, precíziós mezőgazdasági szolgáltatók, gazdálkodók



Magyar fejlesztésű, adaptív technológia, amely képes a helyi igényekhez igazodni.



Gazdasági előny és USP

Csökkenti a permetezési költségeket és az emberi munkaigényt, növelve a hatékonyságot. Környezetkímélő, mivel optimalizálja a vegyszerfelhasználást és minimalizálja a pazarlást.



Adaptív útvonaltervezés bármilyen poligon és akadály esetén – ez nemzetközi szinten is ritka képesség. Valós idejű visszajelzés és intelligens permetezési optimalizálás, ami növeli a precizitást és biztonságot.



Iparjogvédelmi forma:
Know-how/szoftver