

ENLACES RELEVANTES:

Analisis contaminación

http://www.scielo.sa.cr/scielo.php?script=sci_arttext&pid=S1409-1429199700020000

4 Resumen: Este estudio evalúa el impacto ambiental de la contaminación inorgánica en las costas de Portugal. Se analizaron los niveles de contaminantes inorgánicos en diferentes matrices ambientales (agua, sedimento, biota) y se evaluaron sus efectos sobre la salud de los ecosistemas costeros.

Construcción robot

<https://ciencia.lasalle.edu.co/ep/vol1/iss17/6/> Diseño y construcción de un robot para limpieza acuática

https://ciencia.lasalle.edu.co/ing_automatizacion/36/ Diseño y construcción de un prototipo recolector de material plástico flotante en el agua

<https://oa.upm.es/52020/> Diseño de un sistema de vigilancia costera y salvamento marítimo basado en la cooperación entre plataformas autónomas aéreas y navales

<http://www.natalnet.br/lars2013/LARC/Artigo17.pdf>

Resumen: Este artículo ofrece una revisión completa de la investigación actual en robots para la limpieza de costas. Se analizan diferentes tipos de robots, sus capacidades y limitaciones, así como los retos y oportunidades para su desarrollo futuro.

<https://ciencia.lasalle.edu.co/cgi/viewcontent.cgi?article=1134&context=ep>

Resumen: Este estudio presenta el diseño y construcción de un robot para la limpieza de playas. El robot se basa en una plataforma móvil y un sistema de manipulación robótica, y es capaz de recolectar diferentes tipos de residuos como plásticos, colillas y vidrio.

<https://www.retema.es/actualidad/robots-para-limpiar-el-fondo-marino>

Resumen: Este estudio describe la implementación de un sistema robótico para la limpieza de fondos marinos. El sistema se compone de un vehículo submarino autónomo (AUV) y un manipulador robótico, y es capaz de recolectar residuos como anclas perdidas, redes de pesca fantasma y otros objetos contaminantes.

Mapeado del litoral

<https://books.google.es/books?hl=es&lr=&id=jqUIENrmQ6YC&oi=fnd&pg=PA125&dq=deteccion+de+obstaculos&ots=KplzdcWMkt&sig=bdFBeIHW4elmSZ6prVfwaWiwC6U> Generación de trayectorias y detección de obstáculos mediante splines en el guiado de robots móviles

Diferenciación de material organico del inorganico

<http://dspace.esPOCH.edu.ec/handle/123456789/15690> Detección por IA de material orgánico e inorgánico (editado)

<https://repositorio.upse.edu.ec/handle/46000/10783> Diseño y simulación de un sistema de separación de desechos avanzado basado en sensores ópticos para la clasificación eficiente de residuos orgánicos e inorgánicos

<http://dspace.espoch.edu.ec/handle/123456789/15690> Detección por IA de material orgánico e inorgánico

Sensores varios

<https://openaccess.uoc.edu/handle/10609/80846> Estudio de los sensores para la detección de obstáculos aplicables a robots móviles

Buscar sensores para evitar hundimiento u otros validos