



## Software robótico inteligente en levantamiento de carreteras

Desarrollo de un software robótico inteligente para su aplicación en el levantamiento de carreteras en base a modelos tridimensionales

### Objetivos

- Desarrollar un software inteligente capaz de gestionar el funcionamiento de todos los elementos integrados en vehículos robóticos para definir el mapa 3D y la geometría actual de infraestructuras existentes:
  - En condiciones de mayor seguridad que con los sistemas actualmente empleados.
  - Con mayores rendimientos, (se multiplica la producción de 10 a 20 veces la conseguida con utilización de GPS).
  - Con mayor número de datos, (se multiplican por 25).
  - Con precisiones en torno al centímetro, lo que lo hace un sistema idóneo en actuaciones en las que es necesario ampliar la plataforma existente o encajar una nueva rasante.

Duración:	Desde 2009 hasta 2010
Convocatoria:	Avanza y CTA
Presupuesto:	112.498 €

### Consortio:

#### Líder:

- SACYR