

REIVINDICACIONES

1. Un método para generar un mapa compartido colaborativo entre máquinas agrícolas, que comprende:

generar un primer mapa para una primera máquina agrícola con base en un primer conjunto de datos agrícolas y generar un segundo mapa para una segunda máquina agrícola con base en un segundo conjunto de datos agrícolas; y

generar por lo menos un mapa colaborativo compartido para al menos una de la primera y la segunda máquinas agrícolas con base en el primer y el segundo mapas.

2. El método de la reivindicación 1, que además comprende:

generar dicho primer conjunto de datos agrícolas con una lógica de procesamiento de dicha primera máquina agrícola; y

generar dicho segundo conjunto de datos agrícolas con una lógica de procesamiento de dicha segunda máquina agrícola.

3. El método de la reivindicación 2, que además comprende:

enviar uno de dicho primer mapa y dicho primer conjunto de datos agrícolas a un sistema basado en la nube; y

enviar uno de dicho segundo mapa y dicho segundo conjunto de datos agrícolas a dicho sistema basado en la nube.

4. El método de la reivindicación 3, que además comprende:

recibir en dicha primera máquina agrícola uno de dicho segundo mapa y dicho segundo conjunto de datos agrícolas a dicho sistema basado en la nube; y

recibir en dicha segunda máquina agrícola uno de dicho primer mapa y dicho primer conjunto de datos agrícolas a dicho sistema basado en la nube.

5. El método de la reivindicación 4, que además comprende:
suministrar dicho mapa colaborativo compartido a un monitor de cabina de dicha primera máquina agrícola.

6. El método de la reivindicación 5, en donde dichas primera y segunda máquinas agrícolas comprenden plantadores de semillas que incluyen una pluralidad de sensores de semilla en comunicación de datos con dicho monitor de cabina, en donde dicho mapa colaborativo compartido indica ubicaciones en el campo en donde dicha primera máquina ya se ha plantado, y en donde dicho mapa colaborativo compartido indica ubicaciones en el campo en donde dicha segunda máquina agrícola ya se ha plantado.

7. El método de la reivindicación 5, en donde dichas primera y segunda máquinas agrícolas comprenden plantadores de semillas que incluyen una pluralidad de sensores de semilla en comunicación de datos con dicho monitor de cabina, en donde dicho mapa colaborativo compartido indica ubicaciones en el campo en donde dicha primera máquina ya ha plantado un primer tipo de semilla, en donde dicho mapa colaborativo compartido indica ubicaciones en el campo en donde dicha primera máquina ya ha plantado un segundo tipo de semilla híbrida, en donde dicho mapa colaborativo compartido indica ubicación en el campo en donde dicha primera máquina agrícola ya ha plantado dicho primer tipo de semilla, y en donde dicho mapa colaborativo compartido indica ubicaciones en el campo en donde dicha segunda máquina agrícola ya ha plantado dicho segundo tipo de semilla.

8. El método de la reivindicación 5, en donde dichas primera y segunda máquinas agrícolas comprenden cosechadores que incluyen un sensor de

rendimiento en comunicación de datos con dicho monitor de cabina, en donde dicho mapa colaborativo compartido incluye ubicaciones en el campo en donde dicha primera máquina ya ha cosechado, y en donde dicho mapa colaborativo compartido indica ubicaciones en el campo en donde dicha máquina agrícola ya ha cosechado.

9. El método de la reivindicación 5, que además comprende:

activar el control de máquina de dicha primera máquina agrícola con base en dicho mapa colaborativo compartido.

10. El método de la reivindicación 7, que además comprende:

detener temporalmente un medidor de semilla de dicha primera máquina agrícola de plantar con el fin de prevenir la plantación en un área indicada como ya plantada por dicho segundo mapa agrícola de acuerdo con dicho mapa colaborativo compartido.

11. Un método para generar un mapa compartido colaborativo entre máquinas agrícolas, que comprende:

recibir con una lógica de procesamiento de un sistema basado en la nube uno de un primer conjunto de datos agrícolas y un primer mapa de una primera máquina agrícola;

recibir con dicha lógica de procesamiento de dicho sistema basado en la nube uno de un segundo conjunto de datos agrícolas y un primer mapa de una segunda mapa agrícola;

generar con dicha lógica de procesamiento por lo menos un mapa colaborativo compartido para al menos una de la primera y la segunda máquinas agrícolas con base en el primer y el segundo mapas; y

enviar dicho mapa colaborativo compartido a dicha primera máquina agrícola y dicha segunda máquina agrícola.

12. El método de la reivindicación 4, que además comprende:

suministrar dicho mapa colaborativo compartido a un monitor de cabina de dicha primera máquina agrícola.

13. El método de la reivindicación 11, que además comprende:

suministrar dicho mapa colaborativo compartido a un monitor de cabina de dicha primera máquina agrícola.

14. El método de la reivindicación 13, en donde dichas primera y segunda máquinas agrícolas comprenden plantadores de semillas que incluyen una pluralidad de sensores de semilla en comunicación de datos con dicho monitor de cabina, en donde dicho mapa colaborativo compartido indica ubicaciones en el campo en donde dicha primera máquina ya ha plantado, y en donde dicho mapa colaborativo compartido indica ubicaciones en el campo en donde dicha segunda máquina agrícola ya ha plantado.

15. El método de la reivindicación 13, en donde dichas primera y segunda máquinas agrícolas comprenden plantadores de semillas que incluyen una pluralidad de sensores de semilla en comunicación de datos con dicho monitor de cabina, en donde dicho mapa colaborativo compartido indica ubicaciones en el campo en donde dicha primera máquina ya ha plantado un primer tipo de semilla, en donde dicho mapa colaborativo compartido indica ubicaciones en el campo en donde dicha primera máquina ya ha plantado un segundo tipo de semilla híbrida, en donde dicho mapa colaborativo compartido indica ubicaciones en el campo en donde dicha segunda máquina agrícola ya ha

plantado dicho primer tipo de semilla, y en donde dicho mapa colaborativo compartido indica ubicaciones en el campo en donde dicha segunda máquina agrícola ya ha plantado dicho segundo tipo de semilla.

16. El método de la reivindicación 13, en donde dichas primera y segunda máquinas agrícolas comprenden cosechadores que incluyen un sensor de rendimiento en comunicación de datos con dicho monitor de cabina, en donde dicho mapa colaborativo compartido incluye ubicaciones en el campo en donde dicha primera máquina ya ha cosechado, y en donde dicho mapa colaborativo compartido indica ubicaciones en el campo en donde dicha máquina agrícola ya ha cosechado.

17. El método de la reivindicación 13, que además comprende:
activar el control de máquina de dicha primera máquina agrícola con base en dicho mapa colaborativo compartido.

18. El método de la reivindicación 14, que además comprende:
detener temporalmente un medido de semilla de dicha primera máquina agrícola de plantar con el fin de prevenir la plantación en un área indicada como ya plantada por dicho segundo mapa agrícola de acuerdo con dicho mapa colaborativo compartido.

19. El método de la reivindicación 18, en donde dicho medido de semilla se activa por un accionamiento de motor eléctrico.

20. El método de la reivindicación 15, que además comprende:
detener temporalmente un medido de semilla de dicha primera máquina agrícola de plantar con el fin de prevenir la plantación en un área indicada como

ya plantada por dicho segundo mapa agrícola de acuerdo con dicho mapa colaborativo compartido.