

REIVINDICACIONES

1. Un sistema de siembra automatizada, que comprende: un sistema de siembra que incluye una cámara (304) conectada a un mecanismo de descarga controlado por disparador (511), un cañón (306) y un alimentador (204), en el que el mecanismo de descarga controlado por disparador (511) está configurado para dirigir una vaina a la cámara (304) por el alimentador (204), a través del barril; un sistema de control de disparo conectado al mecanismo de descarga controlado por disparador y configurado para recibir datos de sensores, en el que el sistema de control de disparo está configurado para determinar una posición de la plataforma de transporte móvil (202) utilizando sensores; Comparar la posición de la plataforma de transporte móvil (202) con una primera ubicación en un patrón de siembra; y determinar que la posición está dentro de una distancia umbral de la primera ubicación; y hacer que el mecanismo de descarga controlado por disparador descargue una vaina en la primera ubicación.

2. El sistema de siembra automatizada de la reivindicación 1, que comprende, además: una plataforma de transporte móvil acoplada (202) al sistema de siembra (200), la plataforma de

transporte móvil (202) incluye sensores, en donde la plataforma de transporte móvil (202) es un vehículo aéreo no tripulado.

3. El sistema de siembra automatizada según la reivindicación 1, en el que el mecanismo de disparo comprende, además: una cámara de alta presión (404) conectada a la cámara (304) a través de una válvula controlada electrónicamente (406), que cuando el sistema de control de disparo provoca que el mecanismo de disparo controlado descargue la vaina abriendo la válvula controlada electrónicamente (406).

4. El sistema de siembra automatizada de la reivindicación 3, en el que la cámara de alta presión (404) incluye un cilindro de gas comprimido (402) que presuriza la cámara de alta presión (404).

5. El sistema de siembra automatizada de la reivindicación 3, que comprende, además: un cardán que acopla giratoriamente el sistema de siembra a la plataforma de transporte móvil (202).

6. El sistema de siembra automatizada de la reivindicación 1, que comprende, además: un sistema de mapeo (102) configurado

para recibir datos desde los sensores, en el que el sistema de mapeo (102) genera el patrón de siembra basado en los datos de uno o más sensores.

7. El sistema de siembra automatizada de la reivindicación 1, donde el sistema de control de disparo (511) es además configurado para causar que el mecanismo de descarga controlado por disparador dirija una vaina mediante una señal recibida a partir del dispositivo del usuario.