

Tecnología disruptiva en la mecanización del viñedo

José María Ayuso - González Byass

www.jornadatecnicadelaviña.es





TECNOLOGÍA DISRUPTIVA EN LA MECANIZACIÓN DEL VIÑEDO

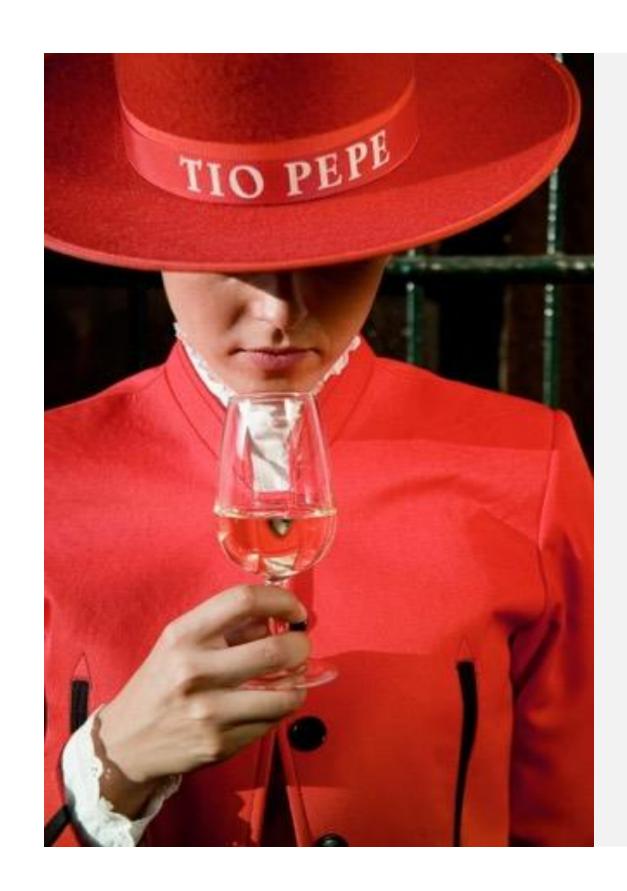
JOSÉ MARÍA AYUSO, Gerente Viñedos & Proyectos

GONZÄLEZ BYASS



NUESTRA HISTORIA: Empresa familiar con dos siglos de historia







190 años existencia



Empresa familiar, 5^a-6^a generación



Sedes en España, México, Chile, UK y USA



Presencia de sus productos en más de 100 países



14 bodegas, tres destilerías. 2000 has de viñedo



12 marcas de brandis, espirits y licores



Continuas iniciativas en sostenibilidad, proyectos I+D+i

GONZALEZ BYASS HOY



UNA FAMILIA DE BODEGAS















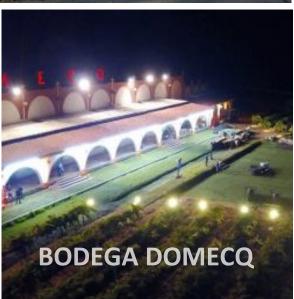
















14 bodegas

3 destilerías

2.000 hectáreas de viñedo propio y 2.000 proveedores

Presencia en +100 paises









PROPOSITO

"PROPOSITO: que las personas vivan intensamente su tiempo más preciado; el tiempo de disfrutar y compartir"





Pacto Mundial Red Española

















14001











LINEAS DE TECNOLOGIA TRONCALES:

DOSIFICACION (VARIABLE, AJUSTADA, MINIMA, RAZONADA)

• ELECTRIFICACION (TRACTOR Y APEROS)

CONDUCCION AUTONOMA/ APERO TRACTOR COMO OBTENTOR DE DATOS

OTRAS TECNOLOGIAS UTILES QUE VENDRAN...

OTRAS TECNOLOGIAS QUE QUIZA NO VENGAN...

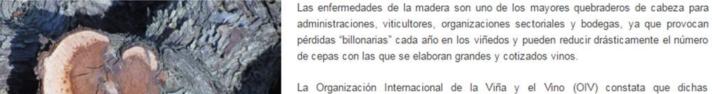
DOSIFICACION (VARIABLE, AJUSTADA, MINIMA, RAZONADA) Proyecto Retmavid (2016)





¿Se ha instalado en los viñedos la nueva filoxera del siglo XXI?

tdv / 19 julio, 2016



enfermedades se han convertido en las más devastadoras de cuantas han afectado a los viñedos en las últimas tres décadas, y así en un motivo de preocupación cada vez



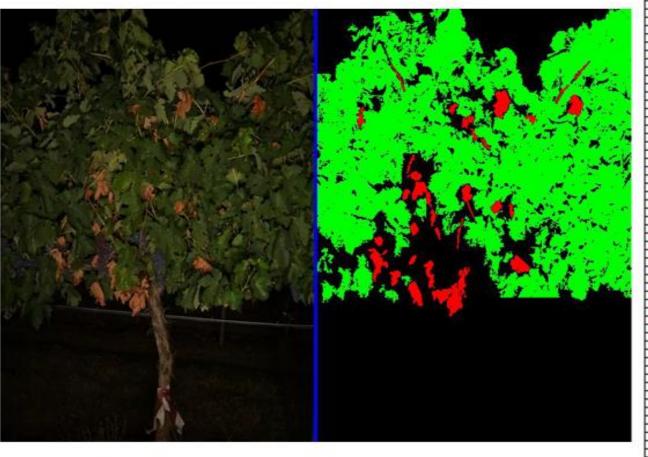


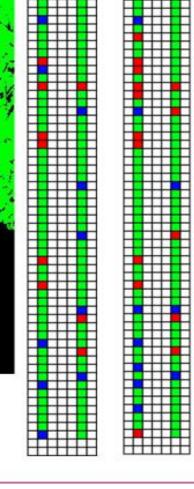


DOSIFICACION (VARIABLE, AJUSTADA, MINIMA, RAZONADA) Proyecto Retmavid: sensor embarcado, traslado a plano, no ejecutivo

Mapa localizado de cepas enfermas (2016)



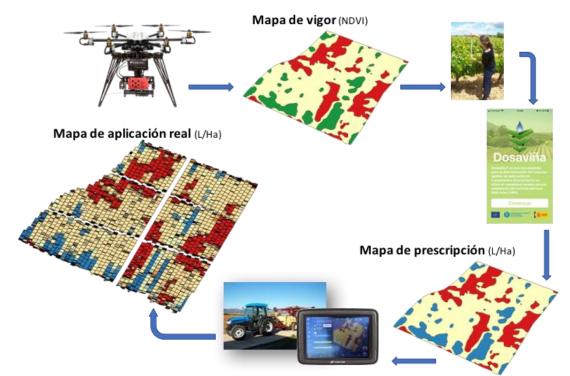








DOSIFICACION (VARIABLE, AJUSTADA, MINIMA, RAZONADA) Proyecto Phytovid (2019): Sensor lejano y ajuste

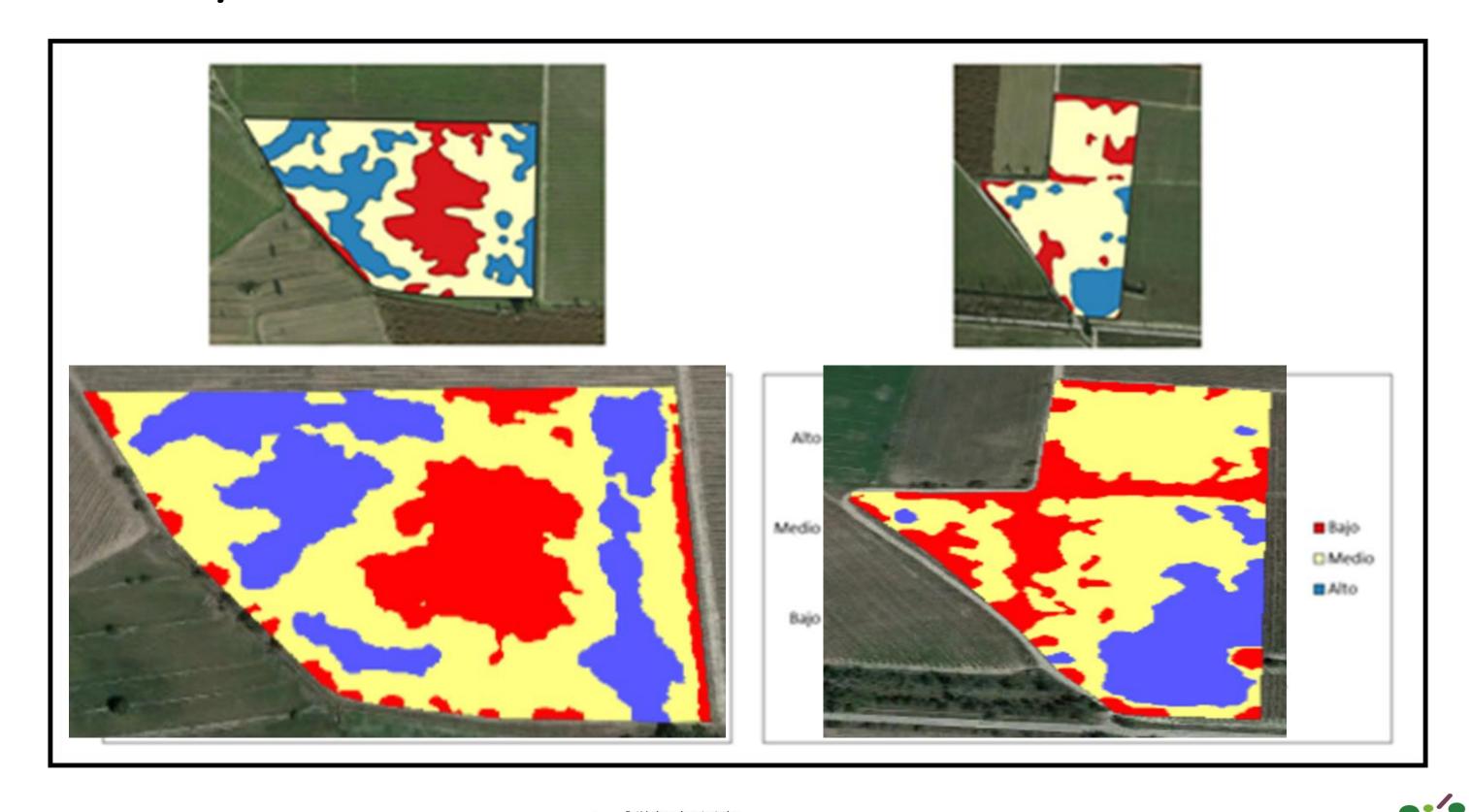








GO Phytovid: dosificación variable en viñedo





















GOPHYTOVID















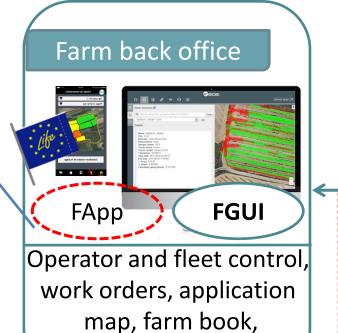
DOSIFICACION (VARIABLE, AJUSTADA, MINIMA, RAZONADA) Proyecto Life F3 (2020): Sensor lejano y ajuste





Nuevos desarrollos en LIFE-F3

Smart phone APP: control de flota y trabajos (para dueño finca, tecnico)



and cost control



Cloud service scalable hosted in the EU by third party server provider

Distributor

Figure 1 of the second of the s

Machine status, operating conditions, warranty and, maintenance information

Desarrollo APIs con Sistema de control Agricola y/o ERPs de Vero y Elaia

Farm management information systems (FMIS), enterprise resource planning (ERP),

Third party services

Smart phone APP: calibración Boquillas Internet (HTTPS/web GUI)

Internet (HTTPS/web GUI)

cellular link (GPRS), plus
Wi-Fi packet up and download once in range

Third party APIs (REST/JSON)

Smart phone APP para distribuidores (info relevante del equipo y servicio)





Speciality crop gateway (SCG) and tablet App (TAPP) for operator guidance and proactive error prevention

Legend:

Existin

Existing technology at TRL ≥ 8







New in *Life-F3*

DOSIFICACION (VARIABLE, AJUSTADA, MINIMA, RAZONADA) Proyecto Life AIS (2023): Sensor embarcado y ajuste

Principios de funcionamiento:

Mediante un sistema de sensores y cámaras instaladas tanto en el tractor como en el atomizador, un sistema de inteligencia artificial (AI) tratará de ir "aprendiendo" en que estado se encuentran las plantas y así recopilar información relativa a los frutos y estado vegetativo para poder adaptar la pulverización en tiempo real, crear mapas de vigor y hacer una previsión de cosecha o incidencia de enfermedades.

Pulverizacion localizada en tiempo real























agerpix



Objetivos:

- Optimización de tratamientos fitosanitarios
- Predicción de cosecha
- Elaboración de mapas de vigor de alta precisión
- Detección de enfermedades





TRACTOR ELECTRICO Y ROBOT AUTONOMO

Tractor Monarch





Robot Naio



• HAY OTRAS OPCIONES,,,















PROYECTO HEUROPA (2024-2026)



www.harvrest.eu



HarvRESt en numeros



Topic: HORIZON-CL6-2023-CLIMATE-01-7

Enhancing the sustainable production of renewable energy at farm-level



Type of action: HORIZON-RIA

HORIZON Research and Innovation Actions



Coordinator: CIRCE



Duration: 36 months (Jan 2024 - Dec 2026)



Max. Grant Amount: 4 998 685€



Number of partners: 17





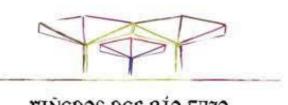
ESPAÑA: VIÑEDOS

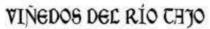














VdV: desarrollar un sistema de gestion de la energía para optimizar el uso de energías renovables y sus activos eléctricos

VRT: considerar el impacto en el cultivo y la optimización de la agrivoltaica



VIÑAS

DELVERO

SOMONTANO



Tractor Monarch (3 en Uno)

Especificación	Detalle
Origen	USA
Potencia nominal	52 kW (70CV)
Autonomía (batería)	Hasta 10 horas de trabajo continuo, 110 kW
Tiempo de carga	6h-12 h, según cargador
Peso	2,500 kg
Velocidad máxima	40 km/h
Seguridad	Sistema de parada de emergencia, cámaras de visibilidad total IA
Características	(1)Eléctrico (2)"autónomo" (3) toma datos

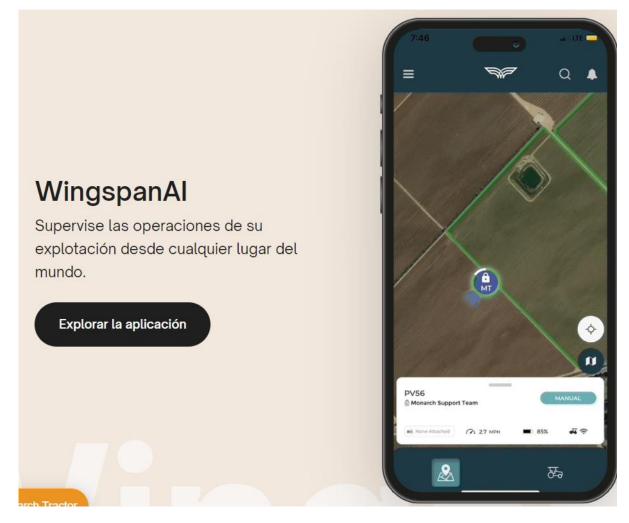


2. Autónomo a dos escalas Row y Total





(3 en Uno)







3. Toma de datos, decisiones

Robot Naio

Especificación	Detalle
Origen	Francia
Motorización	2 motores de 3 kW (6kW – 8CV)
Autonomía (batería)	Más de 8 horas, según herramientas y c ondiciones de campo
Tiempo de carga	7h
Peso	850 kg (vacío con 3 baterías)
Velocidad máxima	2,2 km/h en trabajo autónomo
Seguridad	Sistema de seguridad con parachoques y módulo de geo-fencing
Características	Electrico y autónomo

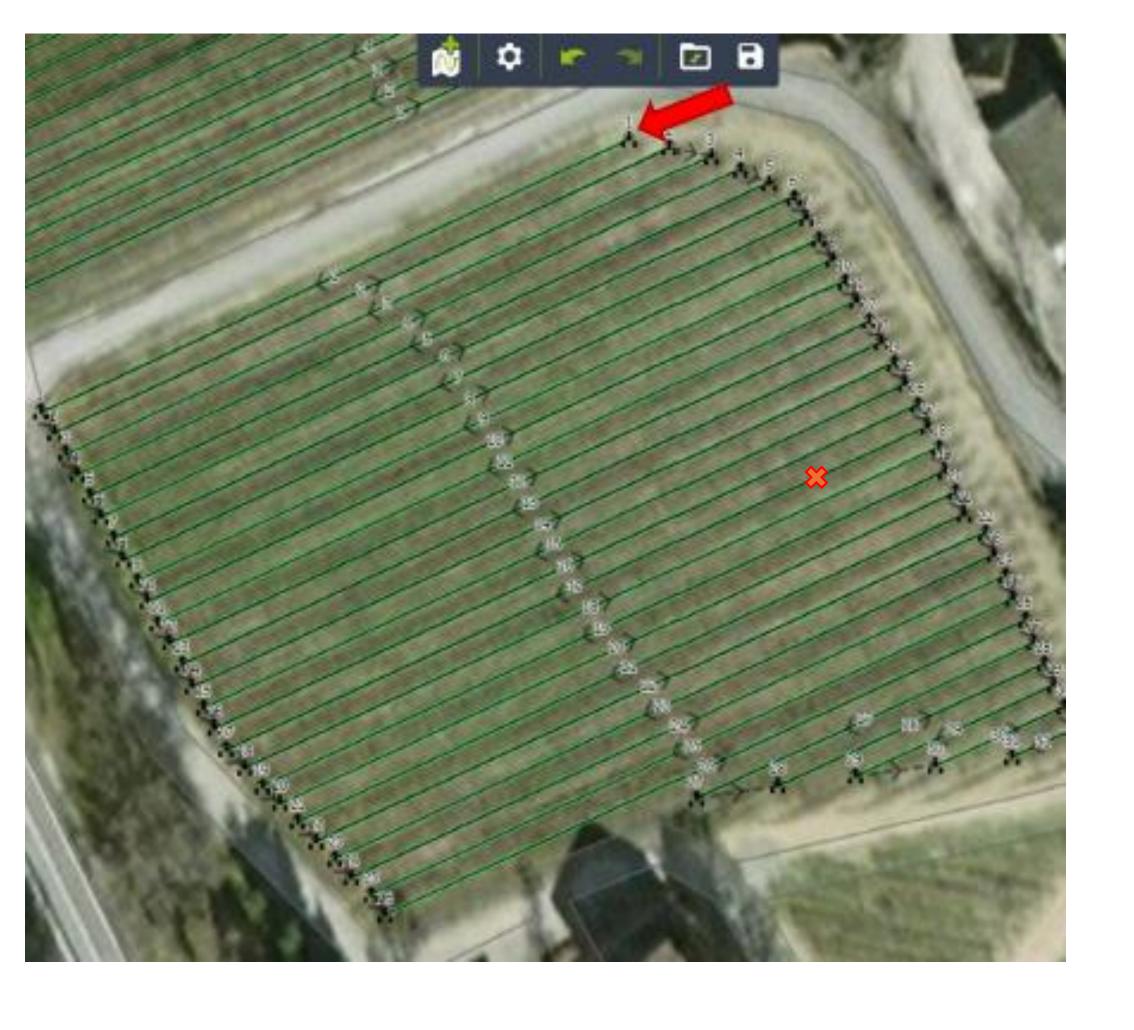


Proceso de trabajo autónomo en viñedo

1. Creación del plano

2. Estudio de seguridad

3. Trabajo



- Se mapea con un GPS de precisión las líneas, por si no están 100% rectas
- Se marcan los posibles obstáculos (acometidas, desagües...)
- Se crea un circuito para que el robot haga las maniobras solo
- La parcela se debe realizar siempre en el mismo orden, empezando por la línea 1

Proceso de trabajo autónomo en viñedo

1. Creación del plano

2. Estudio de seguridad

3. Trabajo



Surround danger zones

Mark access points

Closure of traffic lanes

Peripheral protections observed

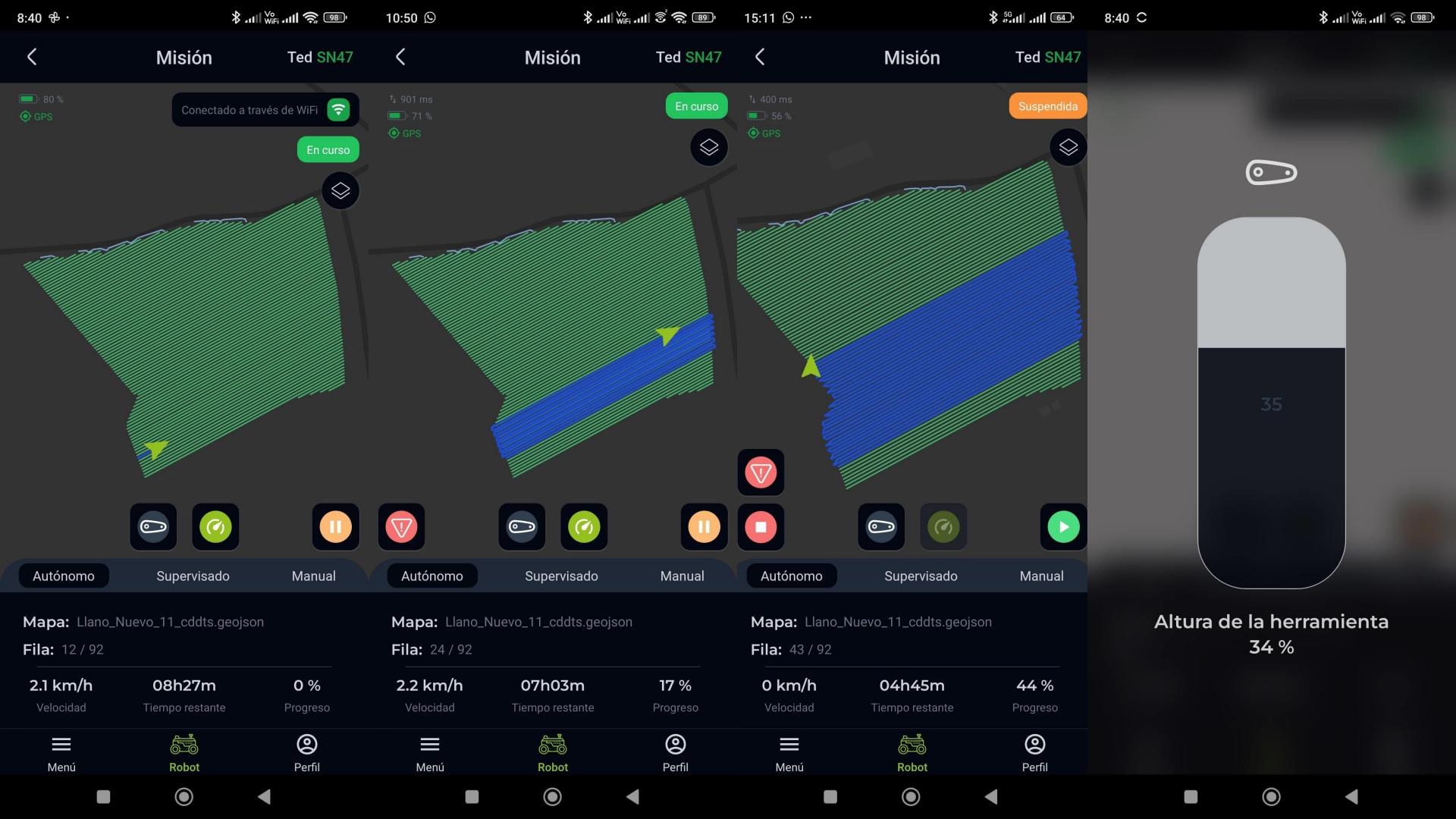
- Para que la máquina trabaje de forma autónoma, se debe crear un geofencing (valla virtual)
- Se marcan los puntos de acceso de la finca y los puntos de peligro
- Se delimita que zonas deben estar señalizadas y en que zonas hay que cortar el acceso mientras la máquina está trabajando

Proceso de trabajo autónomo en viñedo

1. Creación del plano

2. Estudio de seguridad

3. Trabajo



Conclusiones

Naio vs. Tractor combustión

Ventajas

- Sostenibilidad, emisiones CO2 (20kg CO2/ha ahorro y pase)
- Reducción coste combustible, (7,5l/ha vs 3,2kW/ha -> 7,5€/ha vs 0,46€/ha. ↓16)
- Ahorro mano de obra
- Compactación
- Mayor maniobrabilidad

Inconvenientes

- Elevado precio
- Potencia limitada
- Baja velocidad de trabajo
- Necesidad de supervisión
- Necesidad de medidas de seguridad

QUESTIONS TO UNDERSTAND LEGAL POLICIES ON THIS TOPIC

 Is it forbidden to run robots without a supervisor on site according to the law?

No. The law allows robots to work without a supervisor but only when the machine is CE certified and matches operating conditions with all the mandatory safety rules being followed.

Can a robot be operated remotely?

If the operator enters the work settings initially on the robot itself and ensures that all the **safety requirements are followed**, then yes, it can be operated remotely.

 Are Articifial Intelligence based detection and safety systems allowed?

Al can be used on robots to ensure safety requirements, but it cannot be the only detection system un any case. The Al based detection system has to be certified. So far, there is no certification related to Al that makes a certification work possible.

 Is private land sufficient to comply with safety rules and standards?

Private land cannot guarantee risks of intrusion. This prevents considering fields as safe areas. The manufacturer has 2 options: building a physical or digital fencing that warns the robot and stop it immediately when a risk of intrusion occurs.

THE 5 KEY POINTS THAT MATTER

- It is compliant with all international standards and safety policies thanks to a CE certification of the full autonomous mode.
- It relies on the manufacturer's (Naïo Technologies) liability; the operator is never responsible regarding the risk when all the manual instructions are followed.
- It guarantees that the robot will never run out of the working plot; thanks to our certified geofencing system.
- It guarantees that the robot will not hit somebody during the work mission thanks to our patented and certified safety components.
- Naïo experts audit all your acreage and teach your teams about operating without supervision in the plot.















On the TED straddler, a detection system has been patented. When a human stands on the vine row, it triggers a safety stop.

OTRAS TECNOLOGIAS QUE VENDRAN...

Astibot prueba su robot de poda inteligente en los viñedos de Familia Torres en Ribera del Duero

08 Mayo 2025



ROBOTRIM: poda automática para vides





Two machines multi-task; defoliate, spray, mow, data capture.

Press Release

New Oxin Vineyard Multitasking Robot to Be Introduced in California

OTRAS TECNOLOGIAS QUE QUIZA NO VENGAN...

Más vagos, más gordos y más tontos, el peligro de delegar el planeta en la IA: "Si dejamos que lo haga todo por nosotros estamos acabados"





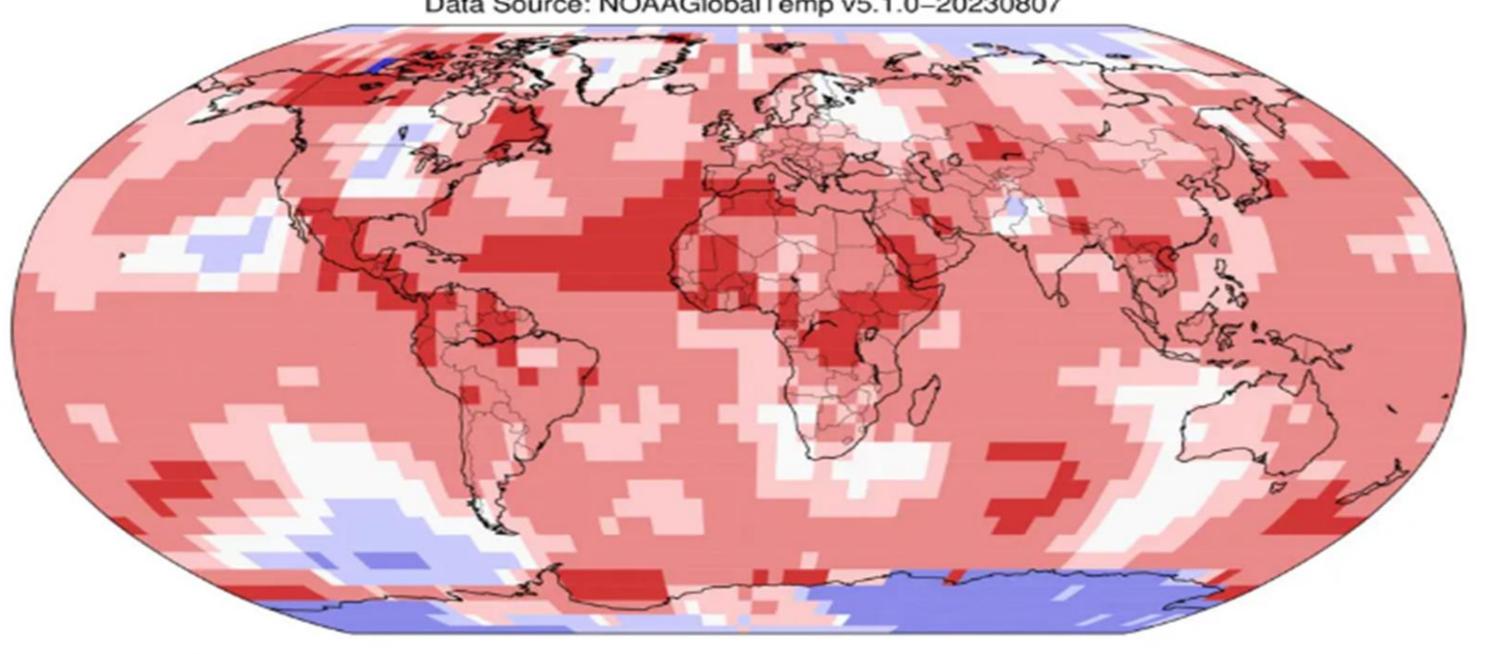
Anomalía térmica suelo/agua en 2023(vs 1980)



Land & Ocean Temperature Percentiles Jul 2023

NOAA's National Centers for Environmental Information

Data Source: NOAAGlobalTemp v5.1.0-20230807









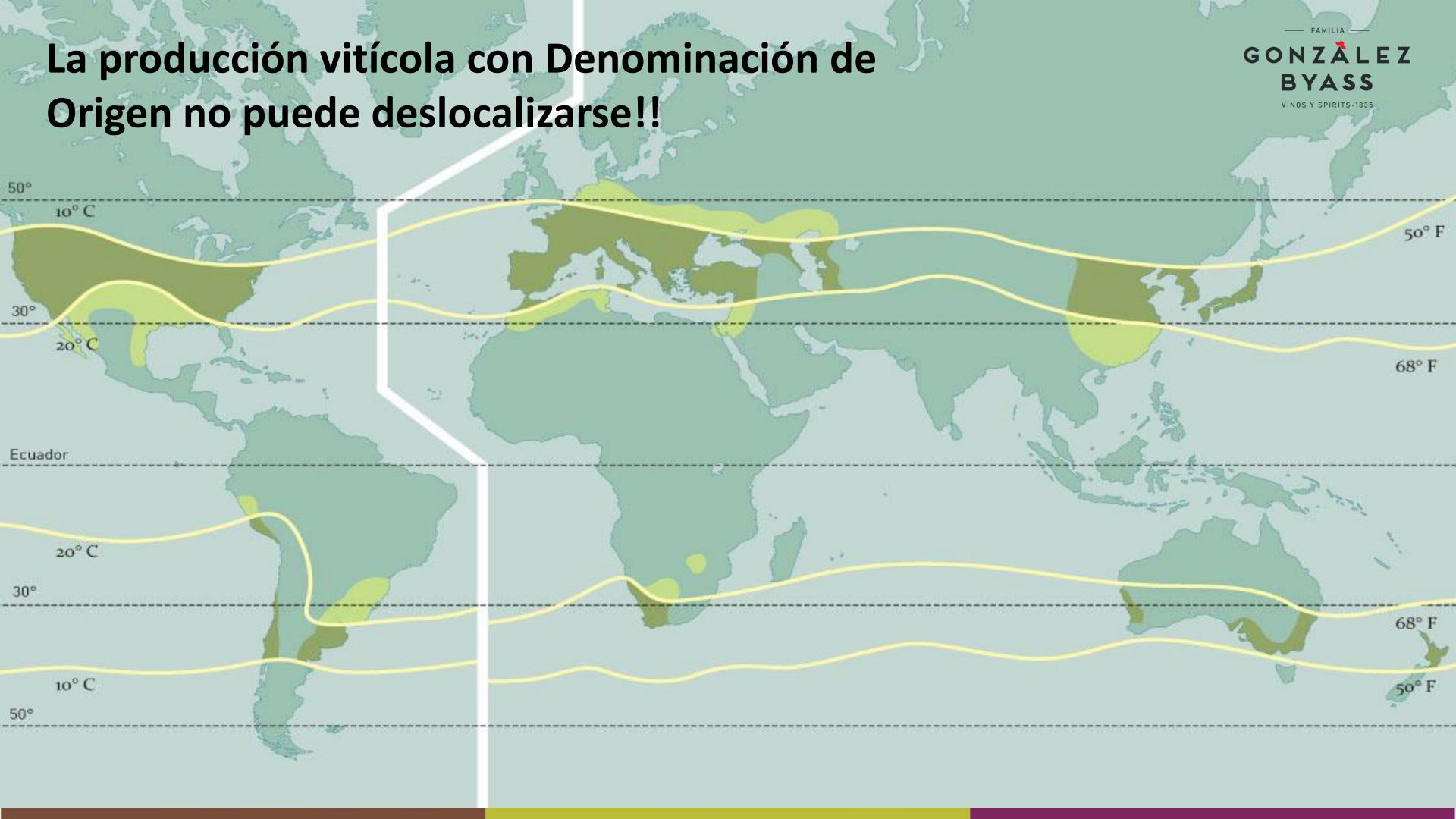


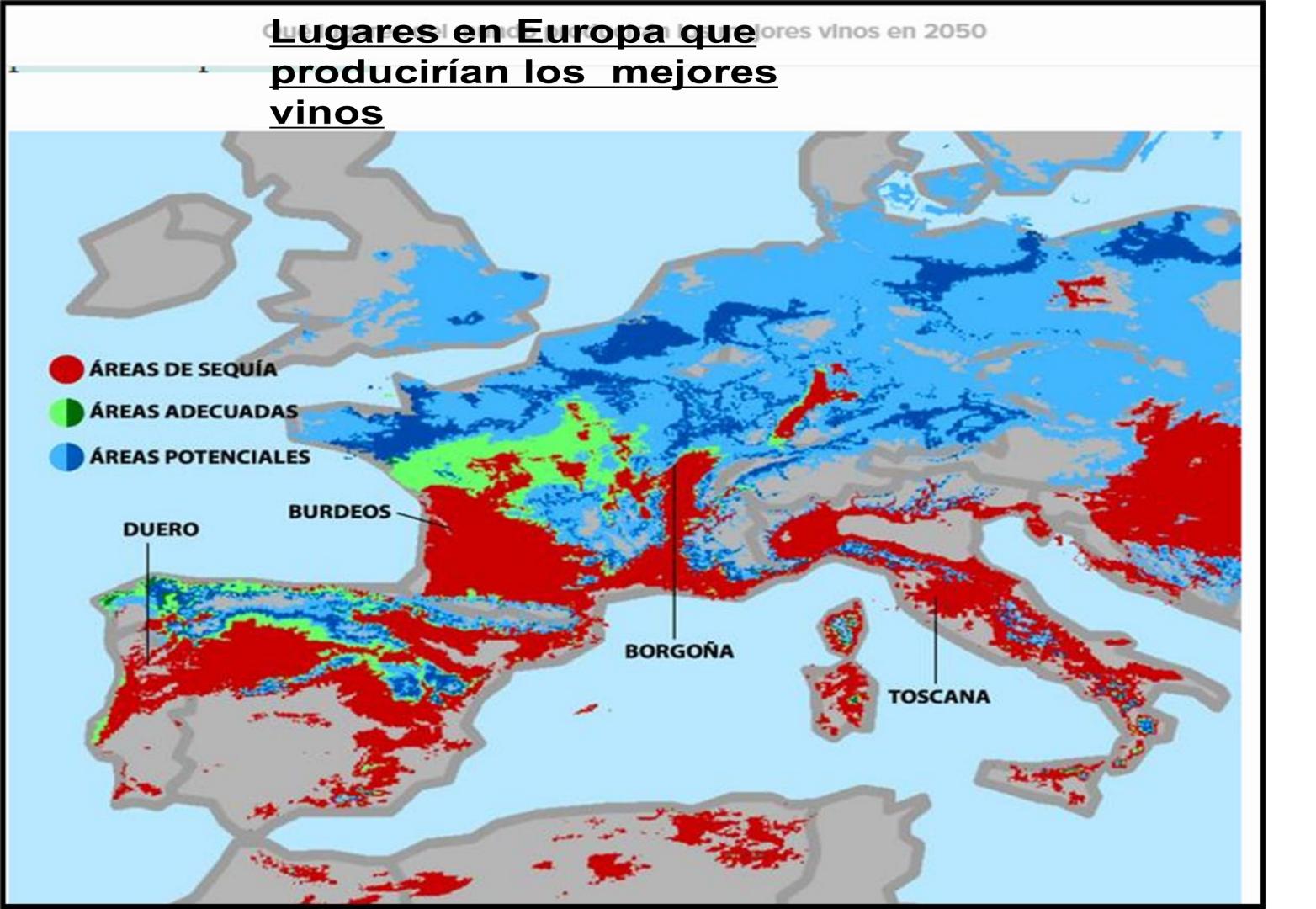






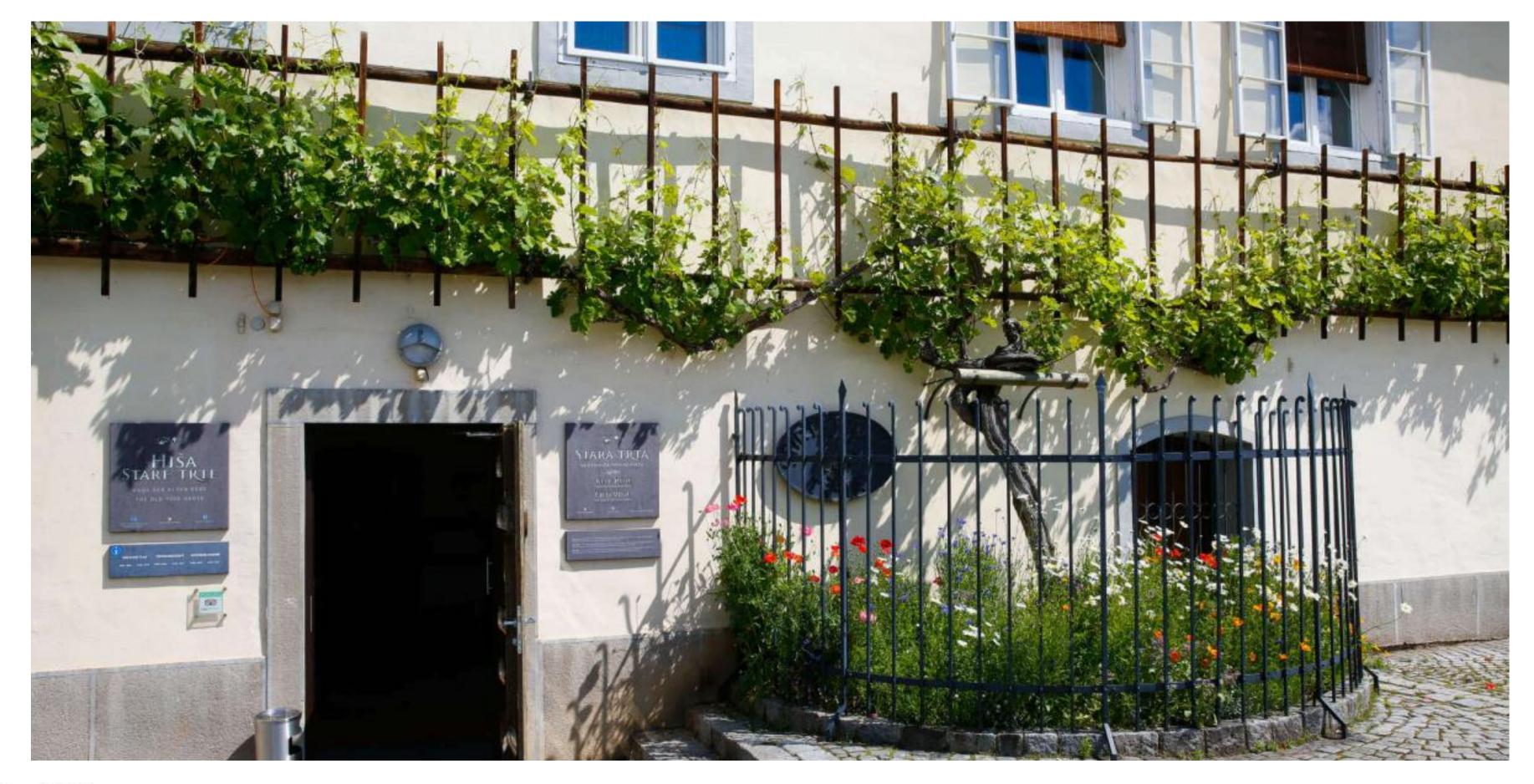








Supervi vencia





Maribor, Eslovenia, datada 450 años



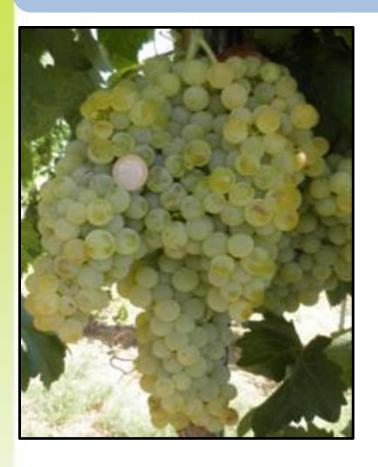
GRACIAS POR SU ATENCIÓN

jayuso@gonzalezbyass.es

GONZÄLEZ BYASS



PROYECTOS NIVEL 1 (internos)







Compactación suelos





Nuevas mq hierba, despampanado y prepodas especiales

