

### [Akceptuje](#)

W ramach naszej witryny stosujemy pliki cookies w celu świadczenia państwu usług na najwyższym poziomie, w tym w sposób dostosowany do indywidualnych potrzeb. Korzystanie z witryny bez zmiany ustawień dotyczących cookies oznacza, że będą one zamieszczone w Państwa urządzeniu końcowym. Możecie Państwo dokonać w każdym czasie zmiany ustawień dotyczących cookies. Więcej szczegółów w naszej [Polityce Prywatności](#)

[Portal](#) [Informacje](#) [Katalog firm](#) [Praca](#) [Szkolenia](#) [Wydarzenia](#) [Porównania międzylaboratoryjne](#)  
[Kontakt](#)



[\*\*Laboratoria\*\*](#)  
[\*\*.net\*\*](#)  
[\*\*Innowacje\*\*](#)  
[\*\*Nauka\*\*](#)  
[\*\*Technologie\*\*](#)

[Logowanie](#) [Rejestracja](#) [pl](#)

Newsletter

zapisz się



- [Nowe technologie](#)
- [Felieton](#)
- [Tygodnik "Nature"](#)
- [Edukacja](#)
- [Artykuły](#)
- [Przemysł](#)

[Strona główna](#) > [Nowe technologie](#)

## **B-Droid - pierwszy na świecie robot zapylacz**



**B-Droid to być może pierwszy na świecie autonomiczny robot zapylający. Urządzenie powstało na Politechnice Warszawskiej i już przetestowano je na uprawach truskawek i czosnku. Potrafi samodzielnie poruszać się między grządkami, znajdować kwiaty i przenosić między nimi pyłek.**

"Udało nam się zbudować demonstrator autonomicznego urządzenia do zapylania roślin. Czyli innymi słowy urządzenie, które samodzielnie potrafi znaleźć kwiat, zebrać z niego pyłek i przekazać ten pyłek na znamię tego samego lub innego kwiatu tego samego gatunku" - mówi w rozmowie z PAP twórca B-droida dr Rafał Dalewski z Wydziału Mechanicznego Energetyki i Lotnictwa Politechniki Warszawskiej.

Ruchami B-Droida nie steruje zdalnie człowiek - urządzenie jest w swojej pracy samodzielne. B-Droid, który jest robotem jeżdżącym, przesuwa się nad uprawą i wykonując ruchy miotełką przenosi pyłek między kwiatami. Robot musi być podczas swojej pracy na tyle delikatny, aby nie uszkodzić kwiatów. Dr Dalewski wyjaśnia, że najważniejszym elementem systemu jest oprogramowanie. Umożliwia ono znalezienie kwiatu i określenie jego miejsca w przestrzeni.

Naukowiec przekonuje, że urządzenie jeżdżące jest najlepsze do zapylania niektórych gatunków roślin, bo zużywa niewiele energii i jest tanie w eksploatacji. "W niektórych uprawach - np. w sadach - bardziej wskazane byłyby urządzenia latające" - mówi dr Dalewski i dodaje, że wraz ze swoim zespołem pracuje już nad niewielkimi latającymi urządzeniami, które będą w stanie przenosić pyłek z kwiatu na kwiat. To jednak bardziej zaawansowane rozwiązania, na które trzeba będzie jeszcze trochę poczekać. Naukowcy z PW myślą też nad rozwiązaniem dla szklarni - byłoby to rozwiązanie związane z konstrukcją szklarni.

Dzięki robotom można bardziej kontrolować proces zapylania. Owady zapylają w sposób bardziej losowy. A B-droid przenosiłby pyłek tak, jak zostałby zaprogramowany - np. z danej grządki na konkretną, inną. To miałyby znaczenie np. przy tworzeniu nowych odmian roślin. Dzięki mechanicznym zapylaczom w przyszłości można byłoby odciążyć owady w najbardziej niebezpiecznych dla nich zadaniach.

<http://laboratoria.net/technologie/25721.html>

**Informacje dnia:** [Jak otworzyć laboratorium? Dziękujemy za odwiedziny na targach Labs Expo W przyszłości będziemy jedli mięso z drukarki](#) [Ruszył nabór na wspólne projekty przedsiębiorców i naukowców; w puli 66 mln zł](#) [Błonica - choroba groźna także dla dorosłych](#) [87% internautów uważa](#)

[hejt za poważny problem społeczny Jak otworzyć laboratorium? Dziękujemy za odwiedzinę na targach Labs Expo W przyszłości będziemy jedli mięso z drukarki Ruszył nabór na wspólne projekty przedsiębiorców i naukowców; w puli 66 mln zł Błonica - choroba groźna także dla dorosłych 87% internautów uważa hejt za poważny problem społeczny Jak otworzyć laboratorium? Dziękujemy za odwiedzinę na targach Labs Expo W przyszłości będziemy jedli mięso z drukarki Ruszył nabór na wspólne projekty przedsiębiorców i naukowców; w puli 66 mln zł Błonica - choroba groźna także dla dorosłych 87% internautów uważa hejt za poważny problem społeczny](#)

## **Partnerzy**