







punto de vista del almacenamiento y del escalado), se realiza por un tercero, en este caso Google, que actúa como proveedor del servicio de Nube, proporcionando unos acuerdos de nivel de servicio adecuados y una facturación basada en uso.

**Agradecimientos**

Los autores quieren agradecer a los proyectos cDrone (ref. TIN2013-45920-R) y RIDEFRUT (ref. AGL2013-49047-C2-1-R) su apoyo para realizar este trabajo.

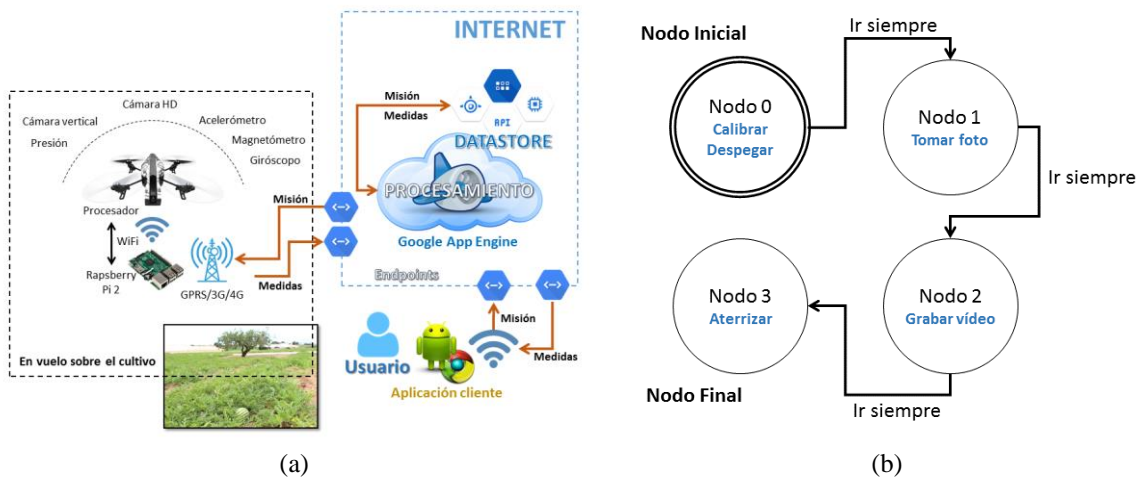
**Bibliografía**

Merino, L., Caballero, F., Martínez de Dios, J. R., Ferruz, J., Ollero, A. 2006. A Cooperative Perception System for Multiple UAVs: Application to Automatic Detection of Forest Fires. Journal of Field Robotics. 23, 65-184.

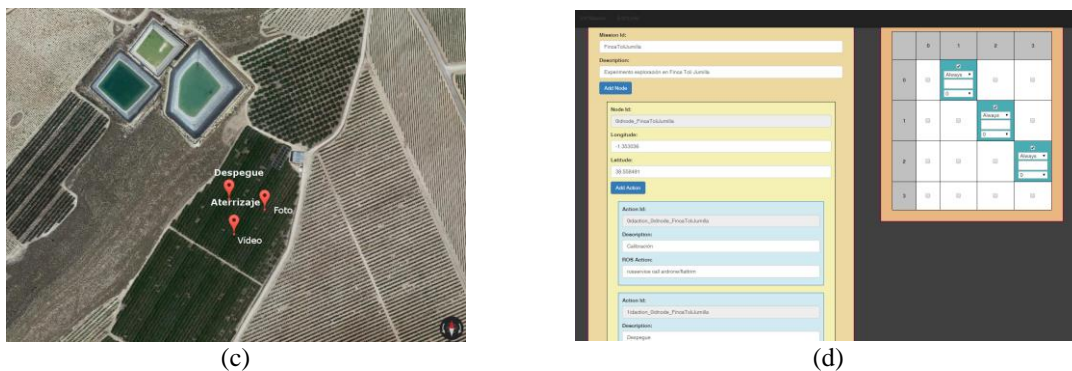
Pajares, G. 2015. Overview and Current Status of Remote Sensing Applications Based on Unmanned Aerial Vehicles (UAVs). Photogrammetric Engineering & Remote Sensing, 81(4), 281-329.

Quigley, M., et al. 2009. ROS: an open-source Robot Operating System. ICRA workshop on open source software. 3. 1-6.

Zahawi, R.A., et al. 2015. Using lightweight unmanned aerial vehicles to monitor tropical forest recovery. Biological Conservation, 186, 287-295.



**Figura 1. Arquitectura y funcionamiento del sistema propuesto.**



**Figura 2. Experimento de validación en Finca Toli, Jumilla, Murcia.**