

Lugerobotter og sukkerroer

Frank Oudshoorn

Special konsulent SEGES Økologi Innovation

Dyrkermøde, 10.januar 2019, Holeby



STØTTET AF
promilleafgiftsfonden
for landbrug

Teoretisk potentiale ved optimal virkning af lugerobot

Betingelse, marken holdes ren imellem rækkerne

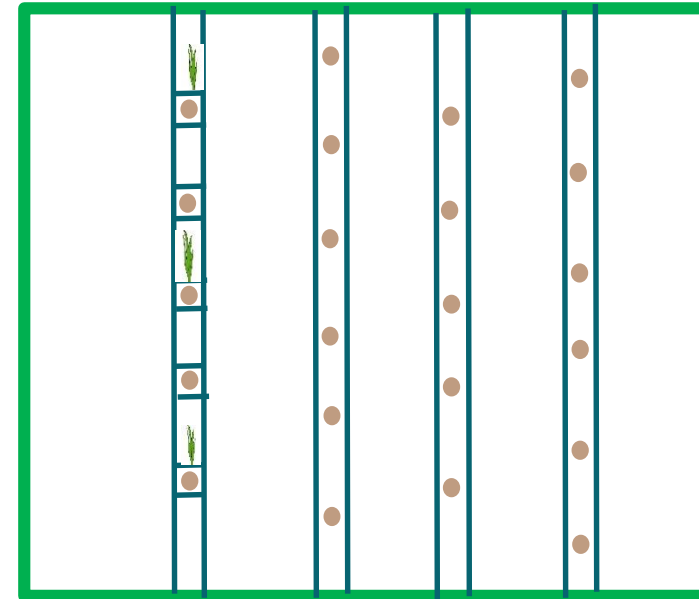
Afstand til roerplanten for radrenseren 2-4 cm ?

Mellem planterne 24 cm (83000 planter)

Reelt 20 cm vi kan luge på maskinelt (2cm fra planten)

Der vil altid være lidt ukrudt tilbage.

Håndlugning (20 t/ha) eller tolerance ?



Hvad kan vi forvente af lugerobotter

Som vi foreløbig har kunne se, kunne lugetiden for at opnå en ren mark, reduceres vha. blindharvning og brænding, samt falsk såbed.

Såtid ¹⁾	Behandling	Planter ²⁾ 1000/ha	Ukrudt ³⁾ Planter/100 m række	Lugetid ⁴⁾	
				Timer/ha	Relativ
antal forsøg			3		
1	ingen	68	444	85	100
1	blind strigle	73	269	64	75
1	blind brænder	49	309	41	48
2	ingen	81	211	48	56
2	blind strigle	81	241	46	54
2	blind brænder	60	179	32	37
LSD ⁵⁾		7		10	11

1) Første såning blev udført omtrent samtidig med forsøgsværten (23-29 april), mens anden såning blev udskudt med 7-10 dage senere.

2) Optimal plantetal er omkring 80 plante/m² ved høst.

3) Ukrudtsbestanden og artsbetanden varierede meget for de tre forsøg,

4) Lugningen blev foretaget efter første radrensning af forsøgspersonale

5) Omtrentlig værdi, da forsøget rettelig skal analyseres som et to-faktorforsøg.

Hvilke maskiner er på markedet og hvad kan de

Traktorophængt

Steketee, kamera styret,

Garford roboweed, kamerastyret, udbredt i gartneri

Poulsen robovator, kamerastyret, udbredt i gartneri

Nyt (autonom)

Farmdroid (GPS styret)

Oddbot (GPS plus kamera)

Pris ?



HOME PRODUCTS CONTACT LINKS VIDEO

- Soil cultivation
- Mechanical weeding
 - Hoeing elements
 - Bearers
 - Front Hoeing Machine
 - Cultivation Tine Weeder
 - Disc Hoeing Machine
 - Finger weeder
 - **Steketee IC**
 - Torsion weeder
 - Steketee IC-Light auto...
- Hoeing blades
- Chemical weeding
- Bed formers
- Storage and Keeping
- Front Linkage Device
- Rollers

Steketee IC

[Technical specification](#)

The IC is Steketee's automatic hoeing machine that uses camera images to hoe around the plants accurately and quickly.

The IC is Steketee's automatic hoeing machine that uses camera images to calculate the positions of cultivated crops and is able to hoe around them accurately and quickly. The IC is able to hoe all green crops that are planted in a row. For other crops, such as red lettuce, we are able to supply extension programmes.

In order to provide accurate quality inter-row and inter-plant cultivations a wide variety of hoeing blades and tines are available such as cultivating tines, torsion weeders, finger weeders, harrow weeders, etc. In addition, it is possible to apply row spraying or even crop specific spraying.

As an added benefit the digital recordings made whilst hoeing can be utilized to count the crops, measure the green surface of the crops or establish the discolouration of the crops.



Billede fra ca 21. maj 2018

Afprøvning fortsætter i 2019



Garford

FR pour voir cette page en français
DE auf dieser Seite in Deutsch sehen
ES Para ver esta página en español
RU Для просмотра этой страницы на русском языке

garford
providing advanced technology for progressive farming

Home About Us Products News / Events Contacts

Robocrop InRow Weeder




The Garford Robocrop InRow Weeder uses tried and tested Robocrop video image analysis techniques to locate individual plants in order to mechanically remove weeds from the inter row and importantly within the crop row between the plants.

Developed for use on transplanted crops such as lettuce, cabbage, celery etc Robocrop InRow can however be used on most crops that are planted with regular plant and row spacing where the plant foliage is clearly separated from the next plant.

Forward speeds of up to 3 plant spacings per second are possible. Systems of up to 18 rows and 6mtr working width can be supplied.

Click to view a PDF of the Robocrop InRow Weeder brochure.
This will open in a new browser window.

Move the mouse over these thumbnail images for an enlarged image.

 Robocrop InRow Weeder 20 row eRotor	 Robocrop InRow 9 row triple split
 Robocrop InRow 15 row bunched onions	 Robocrop InRow Lettuce 01
 Robocrop InRow lettuce 02	 Robocrop InRow rotor lettuce
 Robocrop InRow tracking image	 Robocrop InRow triple bed split in brassicas

<https://vimeo.com/172547817>

Kræver plantede roer, de er ikke med i projektet

Frank Poulsen



- an engineering company specializing in advanced technical solutions

INFO PRODUCTS NEWS PARTNERS CONTACT

We are developing and manufacturing robots for organic and conventional farming, providing efficient and economical weed control without the use of herbicides.



<http://www.visionweeding.com/videos/>

Arbejder med udvikling af berøringsfri teknologi og nye sensorprogrammering med ukrudts genkendelse. Ved ikke hvornår det bliver operationelt til roer.

SEGES



Farmdroid



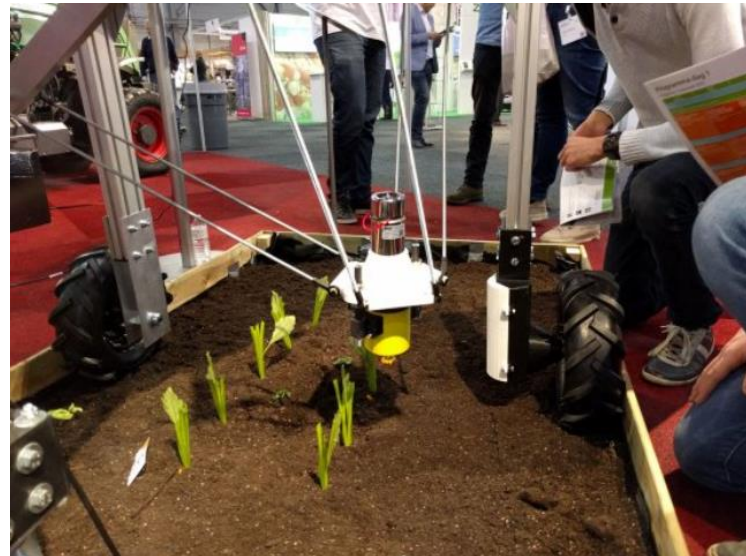
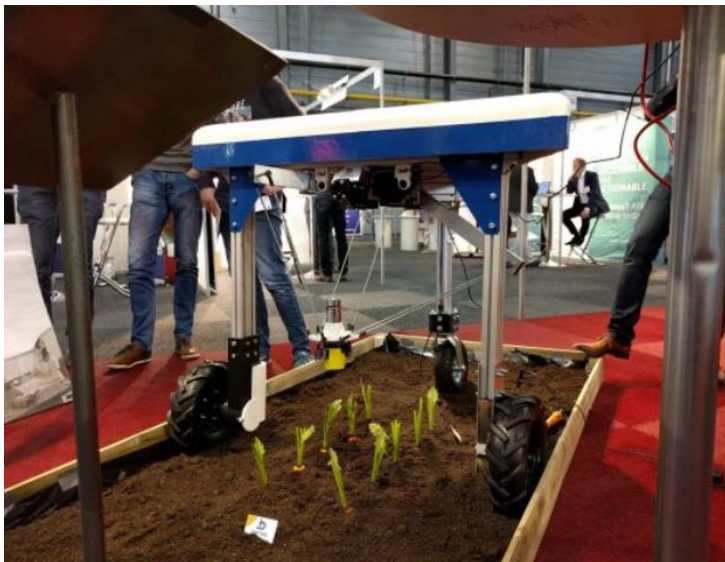
Samarbejde mellem FramDroid, Teknologisk, SEGES, og Yding Smedie.

Maskinen sår på GPS positioner (1cm nøjagtighed) og luger efter samme koordinater

Skal testes i 2019 på flere lokaliteter i Danmark

https://farmdroid.sharepoint.com/:v:/g/FarmDroid/EfNsCwM0iDxMgUDoIn8nNEQBHxBByK0d0RyHM_k15JDIbw?e=BbCKd1

Kuriosum; Odd-bot



Starter test i marken 2019, måske i prototype i 2021.

Sensorerne finder ukrudtsplante og lille fræser fjerner enkelte ukrudt.