



Robocrop inrow

Plečkuje v řádcích i mezi rostlinami

garford
providing advanced technology for progressive farming

Robocrop InRow mechanicky odstraňuje plevely mezi řádky i mezi rostlinami v řádku. Vhodné pro zeleninu a jiné přesně seté plodiny.

Robocrop InRow využívá digitální kameru ke kontinuálnímu snímání porostu a po okamžitém vyhodnocení obrazu posílá on-line pokyny speciálním rotačním plečím radličkám, které opatrně plečkují prostor kolem každé rostliny zvlášť. Počítač neustále přizpůsobuje rychlost otáčení radliček podle rozteče rostlin v řádku.

Navádění v řádku je dodržováno s maximální odchylkou do 10 mm od průměrné šířky listové plochy rostlin. Hloubka plečkování je nastavena opěrným kolem.

Spot Applicator: Garford může být doplněn systémem pro přesnou aplikaci přípravků nebo hnojiv přímo na rostliny, čímž se rapidně snižuje použitá dávka a šetří náklady. Přesné cílení ošetření je též benefitem pro životní prostředí.

Výkonnost: Lze dosáhnout výkonnosti až 4 rostliny za sekundu na řádek (6 rostlin v případě modelu eRotor). Plečka o záběru 6 m, při rozteči rostlin 50 cm a rychlosti 7,2 km/h by dosáhla výkonu asi 4,2 ha za hodinu. Kultivovaná plocha by měla dosahovat podílu více než 98%.

Konstrukce: Systém InRow využívá speciálně vyvinutých rotačních plečím radliček, které se otáčejí kolem své osy s plečím segmentem v hloubce do 20 mm. Plečí radlička má tvar půlměsíce, který zaručí vypleť okolí rostliny a rostlinu samotnou nepoškodí. Počítač synchronizuje rychlost otáčení radliček s dopřednou rychlostí plečky a polohou rostlin z kamery tak, aby nebyly poškozeny.

Plečí rotační radličky jsou napojeny na hydromotor s proporcionálním ventilem jehož prostřednictvím jsou přesně řízeny otáčky.

eRotor: pohon plečím rotačních radliček může být zajištěn též elektromotory s vysokým točivým momentem. V tom případě dosahujeme zkrácení reakční doby na pokyny počítače a vyšší přesnosti plečky při vyšší jezdové rychlosti.

Systém je navržen tak, aby maximalizoval kultivovanou plochu s přihlednutím k rozdílu v šířce listové plochy rostlin a zároveň chránil rostliny před poškozením. Čím je šířka listové plochy rostlin v porostu homogennější, tím lze dosahovat vyššího podílu kultivované plochy. Obvykle bývá nekultivovaná plocha v šířce kolem 80 mm.



Jedna kamera snímá až 2 m záběru. Pokud požadujete větší záběr plečky, instaluje se více kamer.

Pro spolehlivý provoz musí být kulturní rostliny v porostu dominantní a snadno rozlišitelné od plevelů. Kulturní plodina musí mít v průměru větší listovou plochu než plevel. Čím více optických odlišností mají kulturní rostliny v porostu od plevelů, tím spolehlivěji probíhá plečkování.

Požadavky na tažný prostředek:

- hnané obě nápravy, pro 4 řádek o záběru 2 m výkon 80 k, pro 6 řádek 3 m 100 k, pro 12 řádek 6 m 150 k
- přední hydraulika kat. 2
- uzavřený hydraulický systém
- elektroinstalace 12 V
- kultivační kola



Volitelný systém eRotor pro zvýšení výkonu a přesnosti



Přední nebo zadní montáž



Robocrop InRow může správně fungovat i v zapojeném porostu. Přesto je pro spolehlivost systému lepší, pokud jsou rostliny samostatné a dobře rozlišitelné.



Robocrop InRow lze přepínat mezi zeleným, červeným a infračerveným spektrem.

Výrobce: **Garford Farm Machinery Ltd**

Froggnall, Deeping St James, Peterborough PE6 8RP. England

t +44 (0)1778 342642 f +44 (0)1778 348949 e sales@garford.com w www.garford.com



Garford Farm Machinery



@garfordrobocrop



Garford Farm Machinery