

Ogni videocamera può visualizzare una larghezza di lavoro fino a 2 metri. Se si devono lavorare larghezze maggiori vengono montate più videocamere.
 Per un funzionamento affidabile la coltura deve essere dominante nell'immagine. Essa deve presentare più fogliame dell'infestante e tale fogliame deve avvicinarsi il più possibile alla banda di colore verde (540nm) o alla banda di rosso (620nm) quando si sta lavora in modalità rosso.



A richiesta modello eRotor per una minima potenza ma massima velocità!



Robocrop InRow può lavorare anche se alcune piante sono cresciute ravvicinate tra loro, tuttavia per un buon funzionamento è importante una regolare separazione delle piante.

Caratteristiche del trattore richieste

- 4wd di circa 80HP per 2mt 4 file, 100HP per 3 mt 6 file e 150HP per 6mt 12 file
- Sollevatore anteriore di 2° categoria
- Sistema idraulico a circuito chiuso a portata variabile per un massimo di 12.5 l/min per rotore..
- Presa a 12V.



Montaggio all'anteriore o al posteriore del trattore.



Robocrop InRow può cambiare istantaneamente la ricerca del colore tra verde, rosso o infrarosso.



robocrop inrow

inter-row and inter-plant weeder

garford

Garford Farm Machinery Ltd
 Frognall, Deeping St James
 Peterborough PE6 8RP, England



Importatore e distributore
Pattaro Marco
 Via Valprando 453, Lusia (RO)
 Mob. +39 348 5203402
info@agrintese.it www.agrintese.it

garford
 providing advanced technology for progressive farming

Robocrop InRow controlla meccanicamente le infestanti che crescono tra le piante o in mezzo alle file di ortaggi a foglia

Panoramica: Robocrop InRow si basa sulla stessa tecnologia del sistema di guida di precisione inter-fila Robocrop di efficacia comprovata. Robocrop InRow utilizza una videocamera digitale per acquisire immagini della coltura davanti al telaio. Durante l'avanzamento, l'immagine viene analizzata in modo da individuare l'esatta posizione delle singole piante. Queste informazioni vengono quindi utilizzate per impostare l'assetto laterale delle zappe e la sincronizzazione dei singoli dischi della sarchiatrice. Il computer Robocrop regola costantemente la velocità dei dischi sarchianti per adattarsi alla variabilità della spaziatura tra le piante.

Inter-row e InRow Implement: muovendosi su ruote a disco sensibili al terreno, la sarchiatrice è in grado di seguire il filare ed eliminare erbe infestanti fino a una distanza di 10 mm dalla posizione della pianta, precedentemente rilevata dalla telecamera.

Spot Applicator: Garford è in grado di aggiungere maggior valore al sistema InRow sfruttandolo per una maggiore efficienza nella distribuzione di sostanze chimiche o nutrienti direttamente nella coltura evitando le aree in cui essa non è presente. Ciò consente di risparmiare sui costi con un'efficace distribuzione sulla coltura.

Performance: è possibile arrivare fino a 4 piante al secondo per elemento (6 piante al secondo per il modello eRotor) Una macchina di 6 metri con una spaziatura delle piante di 50 cm viaggerebbe a 7.2km/h e raggiungerebbe una velocità di lavoro di oltre 4.2 ha l'ora. La percentuale di area coltivata può essere superiore al 98%.

Disegno meccanico: La sarchiatrice Robocrop InRow è composta da un telaio dotato di particolari dischi rotanti intorno che permettono di sarchiare la superficie del terreno (solitamente con profondità che varia dai 10 ai 20 mm) tra le file coltivate. La particolare forma a mezzaluna dei dischi è stata progettata per girare intorno alle piante ed allo stesso tempo penetrare nel terreno tra una pianta e l'altra, ruotando intorno al proprio asse. Il movimento dei dischi è sincronizzato con l'avanzamento della macchina ed è regolato in base alla posizione delle piante rilevate dalla telecamera. Ciascun disco è collegato direttamente ad un motore idraulico, azionato da una valvola proporzionale a sua volta gestita dal computer Robocrop.



Prima

Dopo



eRotor: alla versione con rotori idraulici Garford propone l'eRotor, modello con rotori ad azionamento elettrico alimentato da un generatore montato sulla macchina o dietro al trattore. Il motore elettrico consente tempi di reazione più rapidi per le comunicazioni tra la telecamera ed il rotore e di conseguenza una velocità di lavoro maggiore con miglior precisione.

Il profilo del disco ed il setup di sincronizzazione sono progettati per massimizzare l'area coltivata e ridurre al minimo la tolleranza dalla pianta, la quale dipende dalla regolarità di sviluppo della chioma. Per le colture con sviluppo regolare quali le insalate a cespo, l'area non coltivata risulta essere minima.



La fotocamera visualizza la coltivazione davanti alla sarchiatrice

Il computer analizza le immagini della fotocamera

Il Computer monitora la posizione e la velocità del rotore

La ruota fonca fornisce una misurazione accurata della velocità di avanzamento

Il Computer regola la velocità del rotore tramite la valvola idraulica

Il rotore elimina le infestanti con la sua azione di penetrazione

