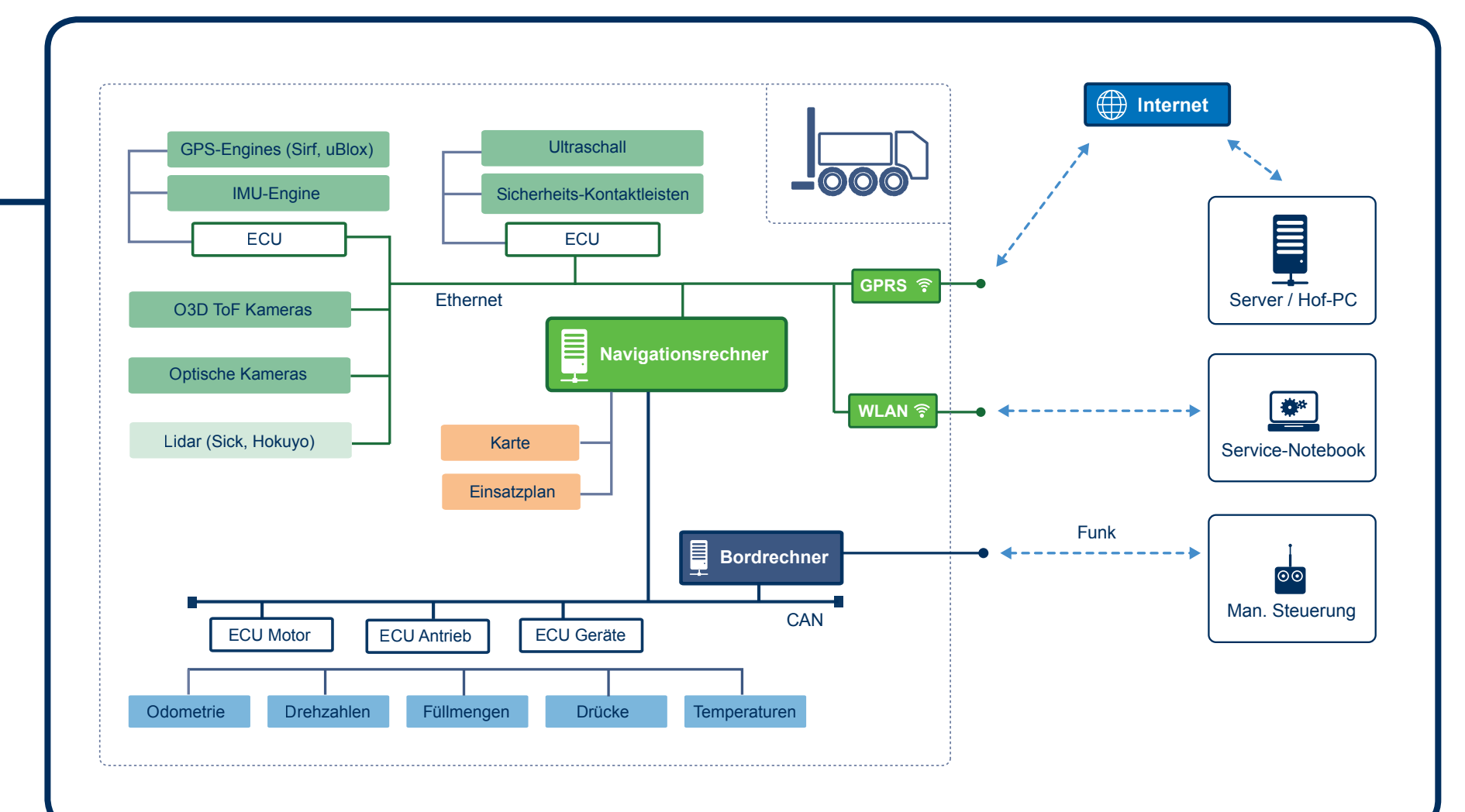


PFLEGEROBOTER

AUTONOMES ROBOTERSYSTEM FÜR DEN EINSATZ IN OBSTPLANTAGEN



Erprobung in der Plantage



Steuerungs- und Kommunikationskonzept

TECHNISCHE DATEN

- Abmessungen: 2,75 m x 1,25 m x 1,8 m
- Einsatzgewicht: 3,2 t bei 1000 l Tankvolumen
- Bodenschonendes 6-Rad Fahrwerk, pendelnde Doppelschwinge für Bodenkopierung
- Lenkung: Skid-Steering
- Dieselhydraulischer Antrieb mit 45 kW Motor
- Mechanischer Durchtrieb (Zapfwelle) für Anbaugeräte
- Stufenlos einstellbare Arbeitsgeschwindigkeit bis max. 8 km/h
- Reihengeführte Navigation mit GPS und berührungslosen Abstandssensoren
- Webbasiertes Wartungsinterface

ENTWICKLUNGSZIELE

- Selbständiges Navigieren in bekanntem, strukturierten Gelände bei vorgegebenen Fahrstrecken
- Robuste und preisgünstige Sensorik
- Keine zusätzliche Infrastruktur in der Plantage
- Geringer Wenderadius (Reihenabstand: 2,7 m)
- Bodenschonendes und kopierendes Fahrwerk
- zuverlässige Arbeitsfunktionen bis 15% Hangneigung (Fahrt in Schichtlinie)
- Modularer, autonomer Geräteträger

KOOPERATIONSPARTNER

WTK Elektronik GmbH
Raussendorf Maschinen- und Gerätebau GmbH

Gefördert durch die Sächsische AufbauBank



KONTAKT

Technische Universität Dresden
Fakultät Maschinenwesen
Professur für Agrarsystemtechnik
D-01062 Dresden

Prof. Dr.-Ing. habil. Thomas Herlitzius
Tel.: +49 (0)351 463-32777
Fax: +49 (0)351 463-37133
info@ast.mw.tu-dresden.de
www.agrarsystemtechnik.tu-dresden.de

