

Mechanische onkruidbestrijding

Wieders zonder sensoren:

Torsiewieder:

Twee verentanden werken aan beide kanten van de gewasrij. Ze brengen de grond in beweging en ontwortelen onkruid.

Vingerwieder:

Rubberen of kunststof vingers lopen door de gewasrij. Deze worden aangedreven door ijzeren pennen die in de grond steken. Het onkruid wordt ontworteld en voor een deel uit de rij gegoid.



Torsiewieder



Vingerwieder



Radis (PPO-AGV)



Robocrob (Garford)

Wieders met sensoren:

Radis (PPO-AGV):

Licht sensoren vinden de plant en pneumatisch worden per rij twee schoffels in en uit de gewasrij gestuurd.

Robocrob (Garford)

Een camera per 3 á 4 rijen bepaald de plantplaats en hydraulisch wordt een disc schoffel om de plant gestuurd.

Robovator (Poulsen)

Een camera per rij bepaald de plantplaats en hydraulisch worden per rij twee schoffels in en uit de gewasrij gestuurd.



Robovator (Poulsen)

Bioconnect initieert en begeleidt het onderzoek voor de biologische landbouw. Het ministerie van Economische Zaken, Landbouw en Innovatie financiert het onderzoek. Wageningen UR (University & Research centre) en Louis Bolk Instituut voeren het onderzoek uit.

Piet Bleeker

Praktijkonderzoek
Plant & Omgeving
Piet Bleeker
piet.bleeker@wur.nl