
Autonome wiedrobots op de drempel van doorbraak

“Ik houd van technologie, en als alle parameters goed zijn, werkt het al goed”, aldus een hoopvolle Denis Radermecker. De bioboer uit Eupen is optimistisch over de toekomstperspectieven van de zelfrijdende wiedrobot, maar beseft dat er nog een ontwikkelingstraject te gaan is.

Ivan De Clercq

Er is nog een kloof tussen prototypes van autonoom rijdende robots die op beurzen voorgesteld worden en robots die al de eerste seizoenen achter de rug hebben. Biogroenteteler Denis Radermecker van 'Le chemin Ocre' uit Eupen is één van de pioniers die straks voor het vierde seizoen op rij zijn wiedrobot het veld zal insturen. “Mijn doel was om de machine alleen te laten werken, maar tot vandaag is het nog altijd nodig om in de buurt te blijven”, evalueert Denis.

Nog niet zo ver

Denis Radermecker teelt typische seizoensgroenten waaronder aubergines, wortels, tomaten en sla. Als biologische teler spendeerde hij heel wat tijd in het wieden om zijn percelen onkruidvrij te houden. Een werk waar heel wat siertelers en boomkwekers ook voeling mee hebben. “Het is mijn droom en doelstelling om een machine te hebben die de teelten onkruidvrij houdt, terwijl ik naar de markt ga om mijn groenten te verkopen. Maar zo ver zijn we nog niet.”

Klein broertje

Denis koos voor de wiedrobot 'Oz' van Naïo Technologies. Het is het kleinste broertje van een drietal autonome elektrische robots die het Franse bedrijf ontwikkelt. Denis betaalde daarvoor 22.000 euro. Naar robotnormen is het een kleine robot: 40 cm breed, 60 cm hoog en een lengte van 1 meter. Opvallend is dat de robot naast wieden en schoffelen ook 90 kg kan dragen of 300 kg kan trekken. Daar-



In optimale omstandigheden levert de robot goed werk.

mee kan de robot ook tijdens oogstactiviteiten ingezet worden.

Navigatie met lasers

In tegenstelling tot zijn grotere broers 'Dino' en 'Ted' voor wijngaarden, maakt 'Oz' nog geen gebruik van gps om zich te oriënteren, maar gebruikt hij lasers. “Dat is het grootste probleem geweest. In optimale omstandigheden, met rechte rijen gewas en zonder grote stenen, leverde mijn robot goed werk. Maar de navigatie met lasers is nog een zwak punt.” In de praktijk zorgt Denis ervoor dat hij altijd in de buurt werkt als 'Oz' aan zijn wiedtaak begint. Wieden gebeurt via een borstel die aanaardt, tanden die tot 5 cm in de bodem gaan of via veren en spaken die het onkruid lostrekken.

Nog niet perfect

Wellicht zullen nieuwe Oz-robots binnenkort ook uitgerust worden met RTK-gps die nauwkeurigheid biedt tot op 2 cm. “Voor mij weet ik niet of het een optie is, want dat zou ook betekenen dat ik moet planten met gps, wat ik nu nog met de hand doe. Dat zou weer een investering extra zijn”, twijfelt Denis. Denis Radermecker noemt zich nog geen ambassadeur van autonoom rijdende wiedrobots. “Ik wil eerlijk zijn, alles loop nu nog niet perfect. Sommige dagen heb ik meer tijd verloren dan gewonnen met mijn robot. Wellicht zijn mijn percelen en teelten ook gewoon te klein om alles goed in te kunnen stellen. Als telers met ontwikkelaars blijven samenwerken, komt het wel goed.” ■