









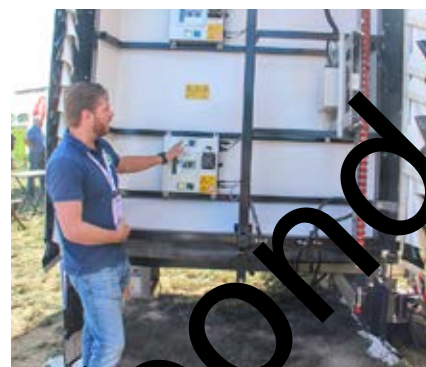


cleaner II heeft in vergelijking met zijn voorganger als grote voordeel dat de reinigungsset dankzij drie snelkoppelingen in een kwartiertje kan worden afgenomen. “Daardoor kan de wagen ook gebruikt worden bij onder meer uien of gras oprapen en bieten of maïs oogsten. Er zit achteraan ook effectief een deur in, die hoeft je niet bij te plaatsen.”

**Plaatsspecifiek spuiten.** Bij Abemec toonden ze onder meer ook een spuittoestel van Ecorobotix dat plaatsspecifiek kan behandelen op basis van cameratechniek. Jorick Lambers vertelde dat er 156 spuitdoppen zijn, telkens op 4 cm van elkaar. De camera detecteert onkruid tussen de planten en stuurt de juiste dop(pen) aan om te behandelen. “De snelheid is enorm belangrijk, de machine mag niet juist ervoor of erna spuiten. Deze techniek kan het middelengebruik tot 90% verminderen. Het is een manier om middelen die onder druk staan ‘in de benen’ te houden.” De machine werd in Zwitserland ontwikkeld om plaatsspecifiek distels en ridderzuring te bestrijden in grasland, maar ze kan veel meer. Om onkruid van bijvoorbeeld bieten te onderscheiden, kan de interne computer terugvallen op 10.000 beelden. Al doende zal de machine leren en nog accurater worden. “Om het veilig te houden voor het gewas, kan je een veiligheidsmarge instellen van bijvoorbeeld 4 cm rondom de biet.” Met een snelheid

van 7 km per uur kan je 3,5 ha per uur behandelen. Op de fronthead komt een middelentank van 500 liter. Op de vraag hoeveel ha je daar mee doet, zei Lambers dat ze vorig jaar bij een demo 15 liter spuitvloeistof per ha gebruikten. Dat betekent dat je met een volle tank een dag lang kan werken. Verdelers Doorgrond en Abemec hebben al drie machines verkocht in Nederland, alle drie bij loonwerkers, maar Lambers ziet ook mogelijkheden voor groeperingen zoals een machinerie. Eén zit bij een loonwerker in Hoge Mierde, die ook in Vlaanderen werkt.

**Nieuwe gewascamera.** Bij Vantage-Agrometius zijn een opbrengstmeter voor op de rooier en de nieuwe Augmenta-gewascamera de blikvanger. Jeroen Straver legt uit dat de nieuwe camera bovenop de cabine komt en tot 40 meter breed kan kijken. “Er is een groot verschil tussen de camera en sensoren. Met twee sensoren vooraan op je trekker meet je twee punten. Met die camera kan je de biomassa over de hele werkbreedte meten.” Bovenop de camera zitten correctiesensoren die de lichtsterkte meten en de richting waaruit de zon schijnt, om daarmee de beelden te corrigeren. “Je kan achteraf de verschillen in biomassa bekijken en op die manier beslissen hoe je aan teeltoptimalisatie doet en een taakkaart maken. Maar het is ook mogelijk om realtime te werken, bij-



Jorick Lambers toont de 156 spuitdoppen, telkens op 4 cm van elkaar, die instaan voor plaatsspecifieke behandeling op basis van cameratechniek met deze spuit van Ecorobotix.

voorbeeld bij loofdoding. Het systeem kan tot 128 secties aansturen.” Straver toont hoe je op het scherm het gewas selecteert, de werkbreedte en de toepassing (bemesten, groeiregulatie, fungicide, loofdoding ...). Het systeem weegt af welke info belangrijk is. Er zit een Google Streetview-functie in. “Je kan een foto maken en nadien bijvoorbeeld een slechte plek in het gewas bekijken. Dit is een multispectraalcamera. Die ziet veel meer dan het menselijk oog.” Het gaat om een investering van om en bij de 20.000 euro. Deze techniek is ideaal om met moderne machines te werken, maar Vantage stelt dat je er ook mechanische machines uit de jaren negentig mee kan aansturen. ■



Jeroen Straver van Vantage Agrometius toont de nieuwe Augmenta-gewascamera (bovenop het dak).

LEES MEER  
op onze website



### Demonstratie looftrekken

Tijdens een proefveldbezoek van PCA werden enkele nieuwe technieken gedemonstreerd. Naast de bekendere middelen als Reglone en elektrische loofdoding kan looftrekken een alternatief zijn. Die techniek is vandaag bij ons minder bekend, hoewel deze methode wereldwijd aan belang wint.

Surf naar [www.boerenbond.be/demonstratie-looftrekken](http://www.boerenbond.be/demonstratie-looftrekken)