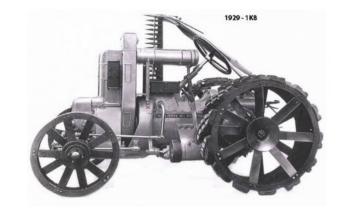


**«Feldroboter» zur Reduktion des PSM-Einsatzes** 



### 101 Jahre Landtechnik Schweiz



- 1924: Rund 200 Traktorenbesitzer in der Schweiz
- 1926: Rapid bringt einen Motormäher auf den Markt
- 1929: Hürlimann und Bührer bauen die ersten Traktoren

Trends in der Entwicklung von Landmaschinen früher:

Grösser, schneller, stärker, effizienter, ergonomischer

Trends in der Entwicklung von Landmaschinen heute:

> Smarter, nachhaltiger, präziser, autonomer

### Einflüsse auf landtechnische Entwicklungstrends

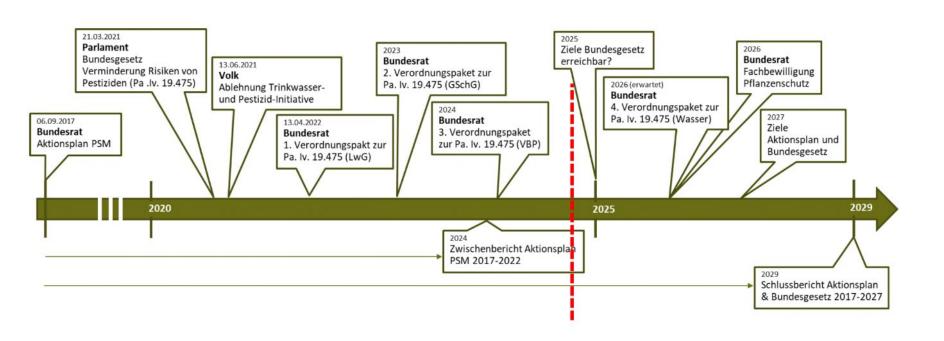
- Regulierungen, Umweltauflagen
- Produktepreise, Kostendruck
- Lebensmittelqualität
- Öffentliche Meinung und Wahrnehmung
- Klimaveränderung, Wassermanagement
- Technische Errungenschaften von «Dritten»
- «Digitalisierung»



### Ausgangslage rund um die Anwendung von PSM

- Intensive, wenn auch nicht immer objektive Diskussion
- Politische Vorstösse auf nahezu allen Ebenen
- Aktionsplan «Pflanzenschutzmittel» des Bundesrats
- Parlamentarische Initiative Pa. Iv. 19.475 («Absenkpfad»)
- Revision der Chemikalien-Risikoreduktions-Verordnung (ChemRRV)
- Motion Salzmann (21.4383): Umweltschonende landwirtschaftliche Maschinen und Verfahren unterstützen
  - neue Massnahmen/finanzielle Hilfe im Rahmen der Strukturverbesserungsverordnung (ab 2025)

#### Strukturverbesserungsfachtagung 11.06.2025



# Ausgangslage Robotik/Autonomie

- Wann ist eine Maschine, ein Fahrzeug wirklich autonom unterwegs?
- Häufig sind solche Maschinen «nur» automatisiert:
  - Wiederkehrende Abläufe automatisiert
  - (Negativen) Fahrer-Einfluss verringern
  - Maschinenpotenzial besser ausnützen
- Treiber f
  ür autonome Fahrzeugkonzepte
  - Maschinengrössen/-gewichte reduzieren
  - Investitions-/Verfahrenskosten verringern
  - Fachkräftemangel
  - Allgemeine Verfügbarkeit der Technologien

### Anforderungen an einen Feldroboter

- Selbstständiges Navigieren, Erkennen von Feldgrenzen (Geofencing)
- Erkennen von Hindernissen (stationär, mobil) mit entsprechendem Notstopp
- Frkennen von Pflanzenreihen.
- Unterscheidung Nutzpflanzen/Unkräuter
- Erkennen von Schadorganismen (Pilze, Insekten etc.)
- Ausführen einer entsprechenden Aktivität
- Zusammenspiel von GPS/RTK, Kameras, Radar, LiDAR, Ultraschall und KI

### Anforderungen an einen Feldroboter

- Selbstständiges Navigieren, Erkennen von Feldgrenzen (Geofencing)
- Erkennen von Hindernissen (stationär, mobil) mit entsprechendem Notstopp
- Erkennen von Pflanzenreihen.
- Unterscheidung Nutzpflanzen/Unkräuter
- Erkennen von Schadorganismen (Pilze, Insekten etc.)
- Ausführen einer entsprechenden Aktivität
- Zusammenspiel von GPS/RTK, Kameras, Radar, LiDAR, Ultraschall und KI

#### Problemzonen

- Was im «Labor» gut funktioniert, kann in der «Natur» Probleme bereiten
  - Lichteinfall, Wachstumsphasen, Witterungsbedingungen, Hanglagen etc.
  - Beispiel Blacke/Rumex











Rechtliche Situation: öffentlicher Raum/nicht öffentlicher Raum

#### **Techniken zur PSM-Reduktion**

- Bandspritzung
  - Für Reihenkulturen geeignet
  - Es wird nur die Pflanzreihe behandelt
  - Zwischenräume bleiben unbehandelt oder werden gehackt
  - Möglich mit herkömmlichen Feldspritzen
  - Aber Düsenabstände und Spritzkegel müssen stimmen
  - Beispiel: Horsch «Leeb CS»



#### **Techniken zur PSM-Reduktion**

- Smart- oder Spot-Spraying
  - Selektiv, punktgenau applizierende Feldspritze
  - Appliziert nur dort, wo es nötig ist
  - Erkennung in Echtzeit mit RBG-Kameras und KI oder offline mittels zuvor erstellten Applikationskarten
  - Spezielle Düsen/Düsenschaltungen erforderlich
  - Kommunikation Traktor-Anbaugerät über Isobus
  - Oft in ARGE entwickelt (z.B. Bosch, BASF und Amazone)
  - Beispiele I: Amazone, Agrifac, Berthoud, Dammann, Kuhn (+/- konventionelle Feldspritzen)
  - Beispiele II: Ecorobotix, Rumex, RumboJet (spezielle Einzelpflanzen-Spritzen)





### **Techniken zur PSM-Reduktion**

- Smart- oder Spot-Spraying
  - Beispiele: Ecorobotix, Rumex, RumboJet

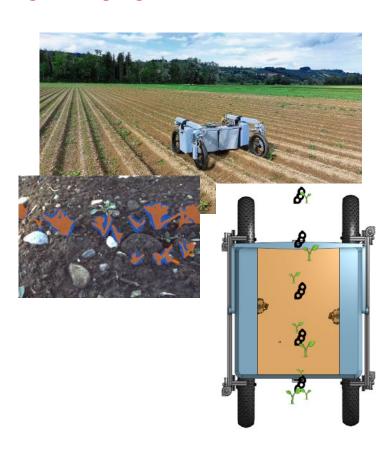








- Laser
  - Beispiel: Roboter «Caterra»
  - Elektrisch betrieben
  - GPS-Navigation, Feldgrenzen festlegen
  - Selektive Behandlung
  - Kamera-Erkennung, Schutzzone Nutzpflanze
  - Deep-Learning-Algorithmus
  - Beispiel: Anbaugerät «Laser-Weeder» von Carbon Robotics





- Heisswasser
  - Wassertemperatur nahe Siedepunkt
  - Rotationsdüse mit Hochdruck
  - Selektive Behandlung
  - Als Handgeräte für kleine und professionelle Anwendungen
  - Als Roboter in Echtzeit (Kameras) oder mittels Applikationskarten (Versuche Agroscope)
  - Als Anbaugerät am Traktor (Versuch FH Nürtingen)







- Elektro-Herbizid
  - Beispiel: Zasso/AgXtend «Xpower», Vertrieb über CNH-Kanäle
  - Hochspannung (bis 8000 V), erzeugt mit mitgeführtem Generator
  - Nicht selektiv
  - Zerstörung der Zellstruktur





- Hacken
  - Zwischen und in den Reihen.
  - Kamerasteuerung entlang der Reihe, Verschieberahmen
  - Kamerasteuerung mit KI für Hackvorgang in der Reihe
  - Aussaat mit GPS-/RTK-Genauigkeit
  - Viele verschiedene Hersteller auf den Markt





- Säen und Hacken
  - Zwischen und in den Reihen.
  - Aussaat mit GPS-Spurführung und RTK-Genauigkeit
  - Geo-referenziertes Hacken
  - Beispiel: Sä- und Hackroboter Farmdroid



### Reduktion PSM-Einsatz (Fungizide, Insektizide)

- UV-Boosting
  - Beispiel: UV-Boosting/Kubota
  - Stärkung der Abwehrkräfte von Pflanzen durch Bestrahlung mit UV-C-Blitzen
  - Serienreif für Obst-, Beeren- und Rebkulturen
  - Direkte Bekämpfung von Pilzbefall bei Erdbeeren
  - Wirkung in Abhängigkeit der Wellenlänge



#### **Fazit**

- Autonome, robotisierte Landtechnik heute verfügbar, einiges schon serienreif, vieles im Prototypen- oder Konzept-Stadium
- Moderne (und teure) Maschinen verlangen eine hohe Auslastung
- Standards werden gefordert, Firmen sollten mehr zusammenarbeiten (v.a. KI)
- Neue (nachhaltige) Technologien sind oft nur mit Finanzhilfen zu stemmen
- Frei verfügbares und flächendeckendes RTK-Netz für gewisse Anwendungen nötig
- Zonenbildung für teilflächenspezifische Bewirtschaftung und Anwendung von Applikationskarten erwünscht



Herzlichen Dank für die Aufmerksamkeit!

