

Projekttitle	Robotics und Automatisierung im Gartenbau	
Projektart	Arbeitsgruppe	
Projekt-Nr.	GB 2.2.12	
Problemstellung	<p>Roboter- und Automatisierungssysteme gewinnen im Gartenbau zunehmend an Bedeutung. Das KTBL hat 2009 das Arbeitsblatt 726 „Robotereinsatz im Gartenbau“ veröffentlicht. In diesem Arbeitsblatt wurden die bereits in der Praxis eingesetzten Systeme für Pikier-, Schneid- und Steckarbeiten sowie Aus- und Aufstellarbeiten beschrieben und es wurde auf Neuentwicklungen für die Schnittrosen- und Apfelernte eingegangen. Seitdem sind weitere Fortschritte erzielt und Erfahrungen gesammelt worden.</p>	
Projektziel	<p>Der Stand der Technik und neueste Entwicklungen werden in einer Tagung zusammengetragen und diskutiert. Die Ergebnisse sollen den weiteren Handlungsbedarf für das KTBL aufzeigen.</p>	
Produkt(e)	<p>Bei der Tagung werden für das Gebiet der Robotics/Automatisierung im Gartenbau der Stand der Technik (Grad, Hemmnisse) und die Umsetzung in die Praxis (Praxisreife, Prototyp) diskutiert und der Handlungsbedarf für das KTBL bestimmt.</p>	
Planungsbeginn	23.07.2014	
Projektende	30.10.2018	
Mitglieder der Arbeitsgruppe	Dr. F. Eckhard	Sächsisches Landesamt für Umwelt, Landwirtschaft und Geologie, Dresden
	Dr. M. Geyer	Leibniz-Institut für Agrartechnik Potsdam-Bornim e. V., Potsdam
	F. Hanka	Gartenbaubetrieb Hanka, Kempen
	E. Janssen	Erich Janssen Erdbeerkulturen, Kalkar
	Dr. K. Klopp	Landwirtschaftskammer Niedersachsen, Jork
	Dr. H. Lösing	Landwirtschaftskammer Schleswig-Holstein, Ellerhoop
	M. Pippert	Dienstleistungszentrum Ländlicher Raum Rheinpfalz, Neustadt
	Prof. Dr. T. Rath (Vorsitz)	Hochschule Osnabrück, Osnabrück
	Prof. Dr. A. Ruckelshausen	Hochschule Osnabrück, Osnabrück
	Prof. Dr. K. Schockert	Hochschule Geisenheim University, Geisenheim
Projektbetreuung in der Geschäftsstelle	T. Belau	