

Fortschritt-Berichte VDI

VDI

Reihe 14

Landtechnik/
Lebensmittel-
technik

Nr. 145

Dipl.-Ing. Matthias Müter,
Schapen

Kameragesteuerte mechanische Unkrautbekämpfung in Reihenkulturen



Institut für Landtechnik

der Rheinischen Friedrich-Wilhelms-Universität Bonn

Kameragesteuerte mechanische Unkrautbekämpfung in Reihenkulturen

Inaugural-Dissertation

zur Erlangung des Grades:

Doktor der Ingenieurwissenschaften

(Dr.-Ing.)

der Landwirtschaftlichen Fakultät

der Rheinischen Friedrich-Wilhelms-Universität Bonn

vorgelegt im Januar 2017

von

Dipl.-Ing. Matthias Müter

aus

Schapen

Referent: Prof. Dr.-Ing. Peter Schulze Lammers

Korreferent: Prof. Dr.-Ing. Jan-Wellem Biermann

Fachnahe Mitglied: Prof. Dr. Ralf Pude

Prüfungsvorsitz: Prof. Dr. Heinrich W. Scherer

Tag der mündlichen Prüfung: 18.05.2017

Erscheinungsjahr: © 2017

Fortschritt-Berichte VDI

Reihe 14

Landtechnik/
Lebensmitteltechnik

Dipl.-Ing. Matthias Müter,
Schapen

Nr. 145

**Kameragesteuerte
mechanische
Unkrautbekämpfung
in Reihenkulturen**

VDI verlag

Müter, Matthias

Kameragesteuerte mechanische Unkrautbekämpfung in Reihenkulturen

Fortschr.-Ber. VDI Reihe 14 Nr. 145. Düsseldorf: VDI Verlag 2017.

182 Seiten, 128 Bilder, 17 Tabellen.

ISBN 978-3-18-314514-0, ISSN 0178-9570,

€ 67,00/VDI-Mitgliederpreis € 60,30.

Für die Dokumentation: Zuckerrübe – Pflanzenerkennung – Mechanische Unkrautregulierung – intra-row – Bildverarbeitung – Multispektralkamera – Nahinfrarotbild – 3-D-Stereokamera – 3-D-Lichtschnittverfahren – Echtzeitssystem

Die mechanische Unkrautregulierung innerhalb von Pflanzenreihen ist eine technische Herausforderung, deren Schwerpunkte die Online-Erkennung der einzelnen Pflanzenpositionen und die Differenzierung zwischen Unkraut und Nutzpflanze sind. In der vorliegenden Arbeit werden verschiedene kamerabasierte Methoden der Pflanzenerkennung und die dazugehörigen Ergebnisse vorgestellt. Neben einer Farbkamera werden eine Multispektralkamera, ein Stereokameraaufbau und ein Laser-Lichtschnittverfahren in Verbindung mit einer Bilderkennungssoftware untersucht. Für die experimentelle Unkrautregulierung wird eine durch einen elektrischen Servomotor angetriebene Rotationshacke eingesetzt. Die Regelung erlaubt durch die Verwendung eines echtzeitfähigen FPGA eine positionsgenau Werkzeugführung zwischen den Nutzpflanzen in der Pflanzenreihe. Die Ergebnisse stellen den Behandlungserfolg in unterschiedlichen Wachstumstadien dar.

Bibliographische Information der Deutschen Bibliothek

Die Deutsche Bibliothek verzeichnet diese Publikation in der Deutschen Nationalbibliographie; detaillierte bibliographische Daten sind im Internet unter <http://dnb.ddb.de> abrufbar.

Bibliographic information published by the Deutsche Bibliothek

(German National Library)

The Deutsche Bibliothek lists this publication in the Deutsche Nationalbibliographie (German National Bibliography); detailed bibliographic data is available via Internet at <http://dnb.ddb.de>.

Danksagung

Während meiner gesamten Zeit als wissenschaftlicher Mitarbeiter am Institut für Landtechnik wurde ich von vielen Menschen sowohl bei der Lehrtätigkeit als auch bei der Durchführung der mit dieser Dissertation verbundenen Versuche unterstützt. Mein Dank gilt insbesondere:

Meinem Doktorvater Herrn Prof. Dr. Peter Schulze Lammers für das in mich gesetzte Vertrauen, die stetige wissenschaftliche und methodische Unterstützung sowie die mir gebotene Gelegenheit, meine Dissertation über dieses zukunftsweisende Thema zu schreiben.

Herrn Prof. Dr. Jan-Welm Biermann vom Institut für Kraftfahrzeuge der RWTH Aachen für die Übernahme des Korreferats und Herrn Prof. Dr. Heinrich W. Scherer für den Vorsitz bei meiner mündlichen Prüfung.

Herrn Prof. Dr. Ralf Pude für die Unterstützung als fachnahe Mitglied bei meiner mündlichen Prüfung und die Möglichkeit, meine Versuche auf dem Campus Klein-Altendorf durchzuführen.

Den Mitarbeitern des Instituts für Landtechnik für die hervorragende Arbeitsatmosphäre, vor allem Herrn Dr. Lutz Damerow und Frau Monika Förster für die anhaltende Unterstützung in der Sektion „Systemtechnik in der Pflanzenproduktion“ sowie dem gesamten Werkstattteam (Toni Berg, Roland Lutz, Walter Petriwski und Willi Berchtold) für die Herstellung jeder erdenklichen Konstruktion.

Herrn Bernd Bünten und dem gesamten Versuchs- und Werkstattteam vom Campus Klein-Altendorf für das Anlegen und Pflegen meiner Versuchsflächen und die technische Hilfe.

Frau Dr. Christa Lankes und ihrem Team der Abteilung Gartenbauwissenschaften des INRES für die Anzucht und Pflege der Topf-Versuchspflanzen.

Dem Lehr- und Forschungsschwerpunkt "Umweltverträgliche und Standortgerechte Landwirtschaft" (USL) für die finanzielle Unterstützung meines Forschungsprojektes.

Den Firmen Fendt und Kverneland für die Bereitstellung von Maschinen.

Herrn Dr. Tobias Meinhold für die Anregungen, fachlichen Gespräche, die Durchsicht dieser Arbeit und besonders die freundschaftliche Unterstützung.

Anne und meiner Familie, ohne deren Rückhalt, Unterstützung und Motivierung diese Arbeit nicht hätte verwirklicht werden können.

Allen Nichtgenannten, Freunden und Studenten, die mich während meiner Arbeit begleitet und moralisch sowie auch durch nicht-wissenschaftliche Gespräche unterstützt haben.

Meinen Eltern

Inhaltsverzeichnis

Inhaltsverzeichnis.....	.V
Abkürzungs- und Symbolverzeichnis.....	IX
Kurzfassung.....	XVIII
Abstract	XIX
1. Einleitung	1
1.1 Schäden und Ertragsverluste durch Unkräuter	1
1.2 Chemische Pflanzenschutzverfahren	3
1.2.1 Unerwünschte Wirkung von Pflanzenschutzmitteln	4
1.2.1.1 Gefährdung des Menschen.....	4
1.2.1.2 Kontamination von Grund- und Oberflächenwasser	5
1.2.1.3 Entstehung herbizidresistenter Unkräuter	6
1.2.2 Entwicklung und Zulassung von Pflanzenschutzmitteln	6
1.3 Nicht-chemische Pflanzenschutzverfahren	8
1.3.1 Thermische Unkrautbekämpfung	8
1.3.2 Manuelle Unkrautbekämpfung.....	9
1.3.3 Mechanische, reihenunabhängige Unkrautbekämpfung	10
1.3.4 Mechanische Unkrautbekämpfung zwischen den Reihen (inter-row)	11
2. Stand des Wissens	18
2.1 Hacken innerhalb der Reihe (intra-row).....	18
2.1.1 Passive Werkzeugführung.....	19
2.1.2 Aktive Werkzeugführung	22
2.2 Pflanzenerkennung.....	29
2.2.1 Tastsensoren.....	30
2.2.2 Georeferenzierung.....	30
2.2.3 Lichtschranken	31
2.2.4 Abstandssensoren.....	32
2.2.5 Bildverarbeitung	33

3. Problemstellung	39
4. Material und Methoden	43
4.1 Aufbau der Versuchsträger	43
4.1.1 Versuchsträger für Laborversuche.....	46
4.1.2 Versuchsträger für Feldversuche.....	48
4.1.2.1 Stromversorgung des Gesamtsystems.....	49
4.1.2.2 Systemkommunikation und Informationsverarbeitung.....	49
4.1.2.3 Antrieb und Regelung der Rotationshache	51
4.1.2.4 Beleuchtung.....	55
4.2 Kameratechnik, Bildverarbeitung und Datenauswertung	57
4.2.1 Bildaufnahme.....	60
4.2.2 Farbkamera.....	60
4.2.3 Infrarotkamera.....	65
4.2.4 Multispektralkamera	67
4.2.4.1 Erkennung der Pflanzen unabhängig von ihrer Gattung.....	69
4.2.4.2 Pflanzenunterscheidung anhand der Farbe	74
4.2.4.3 Pflanzenerkennung anhand der Form, Größe und Lage	75
4.2.5 Stereo-Kamera	77
4.2.6 Laser-Lichtschnittverfahren	83
4.3 Computersimulation	86
4.3.1 CAD-Modell der Bodenrinne für Laborversuche.....	87
4.3.2 CAD-Modell des Versuchsträgers für Feldversuche.....	88
4.4 Versuche.....	88
4.4.1 Gewächshausversuche	89
4.4.2 Versuche auf der Bodenrinne	90
4.4.3 Feldversuche	90
5. Ergebnisse und Diskussion	94
5.1 Simulation	94
5.1.1 Einfluss der Motorausrichtung auf die Kinematik	94

5.1.2	Einfluss der Werkzeuganzahl auf die Kinematik	101
5.2	Bildverarbeitung und Pflanzenerkennung.....	103
5.2.1	Analyse der zweidimensionalen, kamerabasierten Pflanzenerkennung	103
5.2.1.1	Versuche mit Pflanzendummys	103
5.2.1.2	Versuche mit Zuckerrüben im Zweiblattstadium.....	105
5.2.1.3	Versuche mit Zuckerrüben im Vierblattstadium.....	109
5.2.1.4	Versuche mit Zuckerrüben im Sechsblattstadium	110
5.2.1.5	Versuche mit Zuckerrüben kurz vor Pflanzenschluss in der Reihe	112
5.2.1.6	Versuche mit Durchwachsener Silphie	115
5.2.1.7	Ergebnisübersicht der Pflanzenerkennung.....	116
5.2.1.8	Herausforderungen bei der Pflanzenerkennung	118
5.2.2	Analyse der Pflanzenerkennung mit einer Stereo-Kamera.....	119
5.2.3	Analyse der Pflanzenerkennung mit dem Laser-Lichtschnittverfahren.....	123
5.3	Ergebnisse zu den Feldversuchen mit der Rotationshacke	129
5.3.1	Genauigkeit der Bildverarbeitungs-Servomotor-Kette	129
5.3.2	Versuche mit unkrautregulierenden Werkzeugen.....	131
5.3.2.1	Unkrautregulierung bei Zuckerrüben im Vierblattstadium	131
5.3.2.2	Unkrautregulierung bei Zuckerrüben im Sechsblattstadium.....	132
6.	Schlussfolgerungen und abschließende Diskussion	135
7.	Ausblick.....	139
8.	Anhang.....	140
8.1	EC Entwicklungsstadien der Zuckerrübe	140
8.2	Morphologischer Kasten zur Lösungsfindung	141
8.3	Technische Daten	142
8.3.1	Beleuchtung.....	142
8.3.1.1	Halogenscheinwerfer.....	142
8.3.1.2	LED-Modul Neutral-Weiß.....	142
8.3.1.3	LED-Modul IR	143
8.3.1.4	LED Strobe Controller	143

8.3.1.5	Laser.....	144
8.3.2	Kameras	144
8.3.2.1	Farbkamera.....	144
8.3.2.2	Farbkameras für 3D-Stereo-Vision.....	145
8.3.2.3	Multispektralkamera	146
8.3.3	Inkrementeller Drehgeber	147
8.3.4	Echtzeit-Controller.....	147
8.3.5	Notstromaggregat.....	149
8.3.6	Antriebsmotor	149
8.4	Einstellungen.....	150
8.4.1	Motorregelung.....	150
8.4.2	Laser-Lichtschnittverfahren	151
9.	Literaturverzeichnis.....	152

Abkürzungs- und Symbolverzeichnis

Abkürzung/ Symbol	Physikalische Einheit	Bedeutung
%		Prozent
“		Zoll
°		Grad
°C		Grad Celsius
µg	$= 10^{-6}$ g	Mikrogramm
µm	$= 10^{-6}$ m	Mikrometer
µs	$= 10^{-3}$ s	Mikrosekunde
µW	$= 10^{-6}$ W	Mikrowatt
2D		zweidimensional
3D		dreidimensional
a		Jahre
A		Menge aller Pixel der Bildmatrix; Ampere (Einheit)
$a'_{m,n}$		Pixel der m-ten Zeile und n-ten Spalte im Ergebnisbild
AC		alternating current (dt.: Wechselstrom)
AKh		Arbeitskraftstunden
$a_{m,n}$		Pixel der m-ten Zeile und n-ten Spalte im Ursprungsbild
$a_{m+m',n+n'}$		Pixel der m+m'-ten Zeile und n+n'-ten Spalte im Ursprungsbild, wobei m sowie n Koordinaten des Ergebnisbildes und m' sowie n' Koordinaten des Strukturelementes darstellen
B		Intensität der Farbe Blau; Byte (Einheit)
b		Stereoskopische Basis eines Stereoskopie-Aufbaus

BfR	Bundesinstitut für Risikobewertung				
BiSS	Bidirektional/Seriell/Synchron				
bit	binary digit (dt.: Binärziffer)				
BMEL	Bundesministerium für Ernährung und Landwirtschaft				
BVL	Bundesamt für Verbraucherschutz und Lebensmittelsicherheit				
CAD	computer aided design (dt.: rechnerunterstütztes Konstruieren)				
CAE	computer aided engineering (dt.: rechnergestützte Entwicklung)				
CAM	computer aided manufacturing (dt.: rechnerunterstützte Fertigung)				
CCD	charge-coupled device (dt.: ladungsgekoppeltes Bauteil)				
cd · sr	Steradiancandela				
CL	Camera Link				
close-to-crop	Bereich direkt um die Kulturpflanze				
cm ²	= 10 ⁻² m	Quadratzentimeter			
cm ³	= 10 ⁶ mm ³	Kubikzentimeter			
CMOS	complementary metal-oxide-semiconductor (dt.: sich ergänzender Metalloxid-Halbleiter)				
CO ₂	Kohlenstoffdioxid				
CPU	central processing unit (dt.: Prozessor)				
d	Disparität (Verschiebung zwischen korrespondierenden Bildpunkten)				
dB	Dezibel				
DC	direct current (dt.: Gleichstrom)				
dt.	deutsch				

EC		European Association for Research on Plant Breeding (EUCARPIA) Code (Entwicklungsstadien von Pflanzen, benannt nach der Europäischen Gesellschaft für Züchtungsforschung)
ECNC		European Centre for nature Conservation (dt.: Europäisches Zentrum für Naturschutz)
EU		Europäische Union
EUREAU		Europäische Vereinigung der nationalen Verbände in der Wasserver- und Abwasserentsorgung
EWG		Europäische Wirtschaftsgemeinschaft
f		Brennweite einer Kamera
FCI		Fonds der Chemischen Industrie
f_{Ersatz}	mm	Ersatzbrennweite (Abstand zwischen Kameragehäuse und Boden)
FFT		fast fourier transform (dt.: schnelle Fourier-Transformation)
FPGA		field programmable gate array (dt.: im Anwendungsfeld programmierbarer integrierter Schaltkreis)
FPS		frames per second (dt.: Bilder pro Sekunde)
g		Gramm
G		Intensität der Farbe Grün
G_{HSL}^*		Ergebniswert eines Pixels von HSL-Farbbildern nach einem Schwellwertverfahren
G_{NIR}^*		Ergebniswert eines Pixels von Nahinfrarotbildern nach einem Schwellwertverfahren
GB	$= 10^9$ byte	Gigabyte
GigE		Gigabit-Ethernet
Gl		Gleichung
G_{NIR}		Grauwert eines Pixels von Nahinfrarotbildern

GNSS		Global Navigation Satellite System (dt.: Globales Satellitennavigationssystem)
H		hue (dt.: Farbwert)
h	= 3600 s	Stunde
ha		Hektar
HSI		hue, saturation, intensity (dt.: Farbwert, Farbsättigung, Lichtintensität) (Farbraum)
HSL		hue, saturation, lightness (dt.: Farbwert, Farbsättigung, relative Helligkeit) (Farbraum)
HSV		hue, saturation, value (dt.: Farbwert, Farbsättigung, Helligkeitswert) (Farbraum)
Hz	s^{-1}	Hertz
I		intensity (dt.: Lichtintensität)
I	A	Stromstärke
ILT		Institut für Landtechnik
inter-row		Bereich zwischen den Pflanzenreihen
intra-row		Bereich zwischen den Kulturpflanzen in der Pflanzenreihe
IP		International Protection (dt.: internationaler Schutz) (gibt mit nachfolgender Nummer eine Schutzklasse an)
$i_{\text{Pixel/mm}}$	mm^{-1}	Verhältnis (Anzahl der Pixel pro mm)
IR		Infrarot
I_{RMS}	A	Effektivstrom
IUCN		International Union for Conservation of Nature (dt.: Weltnaturschutzunion)
IVA		Industrieverband Agrar e. V.
JKI		Julius Kühn-Institut
JPEG		Joint Photographic Experts Group (dt.: Verbindung der Fotografieexperten)
K		Kelvin

kbit	$= 10^3$ bit	Kilobit
kHz	$= 10^3$ Hz	Kilohertz
kSa	$= 10^3$ Sa	Kilosample
kV	$= 10^3$ V	Kilovolt
kW	$= 10^3$ W	Kilowatt
l	$= 10^{-3}$ m ³	Liter
L		lightness (dt.: relative Helligkeit)
lm	cd · sr	Lumen
LUT		Lookup-Tabelle
lx	lm · m ⁻²	Lux
m		Zeilenkoordinate in Bildmatrix; Meter (Einheit)
M		Anzahl der horizontalen Pixel (parallel zur Fahrtrichtung)
m'		Zeilenkoordinate in Strukturelementmatrix
mA	$= 10^{-3}$ A	Milliampere
max.		maximal
MB	$= 10^6$ byte	Megabyte
Mbit	$= 10^6$ bit	Megabit
MHz	$= 10^6$ Hz	Megahertz
min	$= 60$ s	Minute
Mio.		Million
mm	$= 10^{-3}$ m	Millimeter
mm ³		Kubikmillimeter
MOD		Minimale Objektdistanz
mrad	$= 10^{-3}$ rad	Milliradian
mV	$= 10^{-3}$ V	Millivolt
mW	$= 10^{-3}$ W	Milliwatt
N		Anzahl der vertikalen Pixel (orthogonal zur Fahrtrichtung)

n		Spaltenkoordinate in Bildmatrix; Anzahl der Zuckerrüben; Stichprobenumfang
n'		Spaltenkoordinate in Strukturelementmatrix
NIR		Nahes Infrarot
NIRS		Nahinfrarotspektrum
nm	$= 10^{-9} \text{ m}$	Nanometer
Nm	$= \text{kg} \cdot \text{m}^2 \cdot \text{s}^{-2}$	Newtonmeter
p		Bildpunkt
P	W	Leistung
P(X,Y,Z)		Objektpunkt im dreidimensionalen Raum mit den Koordinaten X, Y und Z
R		Intensität der Farbe Rot
R _s		äußerste Koordinate (Rand) eines Strukturelementes relativ zum Ankerpunkt
rad		Radian
RAM		Random-Access Memory (dt.: Direktzugriffsspeicher)
RGB		Rot, Grün, Blau (Farbraum)
RMS		Root Mean Square (dt.: Quadratisches Mittel)
ROI		region of interest (dt.: Bereich von Interesse)
rpm	$= 60^{-1} \cdot \text{s}^{-1}$	revolutions per minute (dt.: Umdrehungen pro Minute)
RTK		Real Time Kinematic (dt.: Echtzeitkinematik)
S		saturation (dt.: Farbsättigung)
S _M		Menge der Maskenpixel einer binären Faltung oder Mengenoperation
s		Sekunde
Sa		Sample
S _{m',n'}		Pixel der m'-ten Zeile und n'-ten Spalte des Strukturelementes

s_p		Maske/Strukturelement mit zum Bildpunkt p verschobenem Referenzpunkt
sr		Steradian
SW		Schwarzweiß
$t_{Belichtung}$	s	Belichtungszeit
$t_{H\max}$		Max. Hue Threshold (dt.: maximaler Farbschwellwert)
$t_{H\min}$		Min. Hue Threshold (dt.: minimaler Farbschwellwert)
T_{HSL}		Punktoperator des Schwellwertverfahrens eines HSL-Farbbildes
$t_{L\max}$		Max. Lightness Threshold (dt.: max. Schwellwert der relativen Helligkeit)
$t_{L\min}$		Min. Lightness Threshold (dt.: min. Schwellwert der relativen Helligkeit)
t_{NIR}		Threshold (dt.: Schwellenwert eines Nahinfrarotbildes)
T_{NIR}		Punktoperator des Schwellwertverfahrens eines Nahinfrarotbildes
$t_{S\max}$		Max. Saturation Threshold (dt.: maximaler Farbsättigungsschwellwert)
$t_{S\min}$		Min. Saturation Threshold (dt.: minimaler Farbsättigungsschwellwert)
TTL		Transistor-Transistor-Logik
U	V	Spannung
UBA		Umweltbundesamt
u. a.		unter anderem
USB		Universal Serial Bus (dt.: universelles serielles Bussystem)
USV		unterbrechungsfreie Stromversorgung
UV		Ultraviolett

V		Value (dt.: Helligkeitswert); Volt (Einheit)
v	$\text{mm} \cdot \text{s}^{-1}$	Vorfaertgeschwindigkeit
VA		Volt Ampere
VCI		Verband der Chemischen Industrie
VIS		Visible light (dt.: sichtbares Licht)
v_{\max}	$\text{mm} \cdot \text{s}^{-1}$	maximale Vorfaertgeschwindigkeit
W		Watt
x		Position in Richtung der Pflanzenreihe
x_{image}	Pixel	Position im Bild in Richtung der Pflanzenreihe
X_L		x-Achse der linken Kamera eines Stereokamera-Aufbaus
x'_L	Pixel	x-Koordinate einer Projektion des realen Punkts P auf dem linken Bild
X_R		x-Achse der rechten Kamera eines Stereokamera-Aufbaus
x'_R	Pixel	x-Koordinate einer Projektion des realen Punkts P auf dem rechten Bild
y		Position orthogonal und waagerecht zur Pflanzenreihe
y_{image}	Pixel	Position im Bild orthogonal zur Pflanzenreihe
Y_L		y-Achse der linken Kamera eines Stereokamera-Aufbaus
y_L	Pixel	Lichtschnitt-Profilkoordinate senkrecht zur Höhe des Profils
y'_L	Pixel	y-Koordinate einer Projektion des realen Punkts P auf dem linken Bild
$y_{\text{Lücke}}$	Pixel	Lichtschnitt-Profilkoordinate senkrecht zur Höhe des Profils
Y_R		y-Achse der rechten Kamera eines Stereokamera-Aufbaus

y_r	Pixel	Lichtschnitt-Profilkoordinate senkrecht zur Höhe des Profils
y'_R	Pixel	y-Koordinate einer Projektion des realen Punkts P auf dem rechten Bild
z	mm	Position (Höhe) über der Bodenoberfläche
Z		Z-Achse eines Stereokamera-Aufbaus
z. B.		zum Beispiel
$z_{\text{Profil}}(y_l)$	Pixel	Profilhöhe links von einer Lichtschnitt-Profillücke
$z_{\text{Profil}}(y_{\text{Lücke}})$	Pixel	zu berechnende Profilhöhe in einer Lichtschnitt-Profillücke
$z_{\text{Profil}}(y_r)$	Pixel	Profilhöhe rechts von einer Lichtschnitt-Profillücke
α_{max}	$\text{rad} \cdot \text{s}^{-2}$	rotatorische Maximalbeschleunigung des Servomotors
β	$^\circ$	Winkel zwischen Motorachse und Pflanzenreihe
μrad	$= 10^{-6} \text{ rad}$	Mikroradian
σ_d		Disparitätenmessgenauigkeit
σ_y		mittlerer Tiefenmessfehler
φ	rad	allgemeine rotatorische Position des Servomotors
φ_{ist}	rad	rotatorische Ist-Position des Servomotors
φ_{soll}	rad	rotatorische Soll-Position des Servomotors
Φ_v	lm	Lichtstrom
ω	$\text{rad} \cdot \text{s}^{-1}$	allgemeine, rotatorische Geschwindigkeit des Servomotors
ω_{ist}	$\text{rad} \cdot \text{s}^{-1}$	rotatorische Ist-Geschwindigkeit des Servomotors
ω_{max}	$\text{rad} \cdot \text{s}^{-1}$	rotatorische Maximalgeschwindigkeit des Servomotors
ω_{soll}	$\text{rad} \cdot \text{s}^{-1}$	rotatorische Soll-Geschwindigkeit des Servomotors
ζ_{max}	$\text{rad} \cdot \text{s}^{-3}$	rotatorischer Maximalruck des Servomotors

Kurzfassung

Das Institut für Landtechnik der Universität Bonn beschäftigt sich seit einigen Jahren mit der Entwicklung der mechanischen Unkrautbekämpfung für den Bereich innerhalb der Pflanzenreihe. Die Online-Erkennung der einzelnen Pflanzenpositionen und die Differenzierung zwischen Unkraut und Nutzpflanze sind die größten Herausforderungen einer mechanischen Unkrautbekämpfung in der Reihe.

Das Ziel des Forschungsprojektes war die Entwicklung und Felderprobung eines Systems zur mechanischen Unkrautbekämpfung. Um dieses System auf dem Feld anwenden zu können, wurde ein am Traktor angebauter Versuchsträger mit einem kamerabasierten Pflanzenerkennungssystem und zwei Hackaggregaten für die mechanische Unkrautbehandlung aufgebaut. Der Schwerpunkt lag dabei auf der Entwicklung eines echtzeitfähigen Algorithmus für die Pflanzenerkennung und die Ansteuerung der Motoren.

Auf dem Feld hat sich gezeigt, dass eine zuverlässige Bilderkennung sowie Ansteuerung der Servomotoren bis 7 km/h möglich ist. Die Grenzen werden hier vor allem durch die Hackwerkzeuge gesetzt, da mit erhöhter Vorfahrtgeschwindigkeit die Drehzahl proportional ansteigt und damit der Erdaufwurf zunimmt. Wird die Erkennung von Zuckerrüben in unterschiedlichen Entwicklungsstadien untersucht, zeigt sich, dass 82 % der Rüben im Zweiblattstadium erkannt wurden. Im Vierblattstadium stieg der Anteil der erkannten Nutzpflanzen auf 91 % und erreichte im Sechsblattstadium mit 100 % den Höchstwert. Somit lässt sich ein linearer Zusammenhang zwischen dem Entwicklungsstadium und der Erkennung der Nutzpflanzen herleiten. Dies belegt, dass die erfolgreiche Erkennung der Nutzpflanzen mit dem Pflanzenwachstum steigt. Die Grenzen des Bilderkennungssystems liegen derzeit bei zu dicht nebeneinander stehenden Pflanzen. Als Lösungsansatz hierfür wurden zwei kamerabasierte 3D-Erkennungsverfahren untersucht.

Bei den Hackversuchen im Sechsblattstadium wurden durchschnittlich 92 % der Unkräuter beseitigt. Im Rahmen dieser Versuche kam es auch zu Verlusten bei den Zuckerrüben. So wurden 2 % der Zuckerrüben von den Hackwerkzeugen entfernt. Die auf dem Feld verbliebenen Unkräuter stehen vor allem in der Nähe der Zuckerrüben. Der vorher festgelegte Schutzbereich rund um die Zuckerrüben schont somit auch die Unkräuter in direkter Umgebung, ist aber notwendig, um die Zuckerrüben nicht zu beschädigen.

Abstract

The Institute of Agricultural Engineering has been working several years to develop a mechanical weed control system for the area within the plant row. The online detection of plant positions and the determination between weed and crop are the main problems of mechanical weed control in the row.

The aim of the research project was the development and field testing of the mechanical weed control system. To be able to use this system in the field, a tractor mounted test rig was developed. For detecting the plants, a camera-based plant recognition system was installed on the test device. As actuators for hoeing the weed, two servo motors with hoeing tools were mounted on the frame. The focus was on the development of a real-time algorithm for plant identification and motor control.

The field tests have shown that the current algorithms allow a reliable image recognition and motor control up to 7.2 km/h forward speed. The limits are set primarily by the hoeing tools, since the rotational speed rises proportionally to the increased forward speed and thus the mound of earth grows. The investigation for recognizing sugar beet at different growth stages shows, that 82 % of the beet in the two-leaf stage were recognized. In the four-leaf stage the proportion of detected crops increased up to 91 % and closed at 100 % in the six-leaf stage. However, looking at the crop recognition in different stages of growth, a linear relationship between the growth stage and the detection of the crops can be derived. It can be said that the successful detection of the crops increases with the growth stage of plants. The boundaries of the image detection system are currently at plants that are too close together. Two camera-based 3D recognition methods were evaluated as a solution to this problem.

In the experiments with sugar beet plants in the six leaf stage 92 % of the weeds were removed. It also came to losses of sugar beet plants. Thus, 2 % of the sugar beet plants were chopped by the hoeing tools. The remaining weed plants on the field are especially close to the sugar beet plants. In this way the predetermined safety area around the sugar beet plants also protects the weeds in the immediate vicinity, but is necessary to prevent damage to the beet.

