

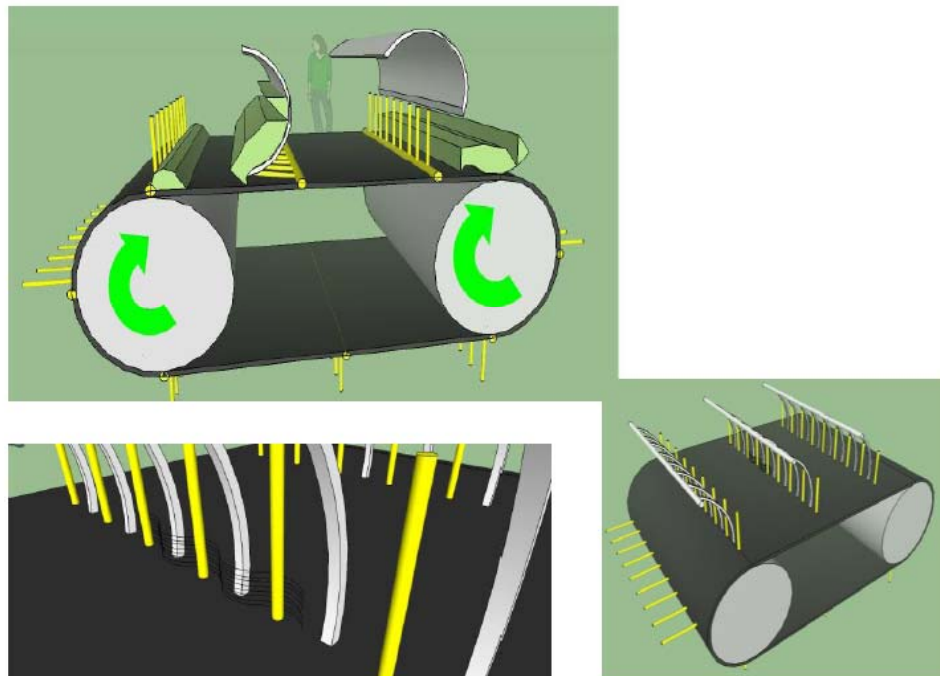
Pöttinger Engineering Contest

Die Sieger



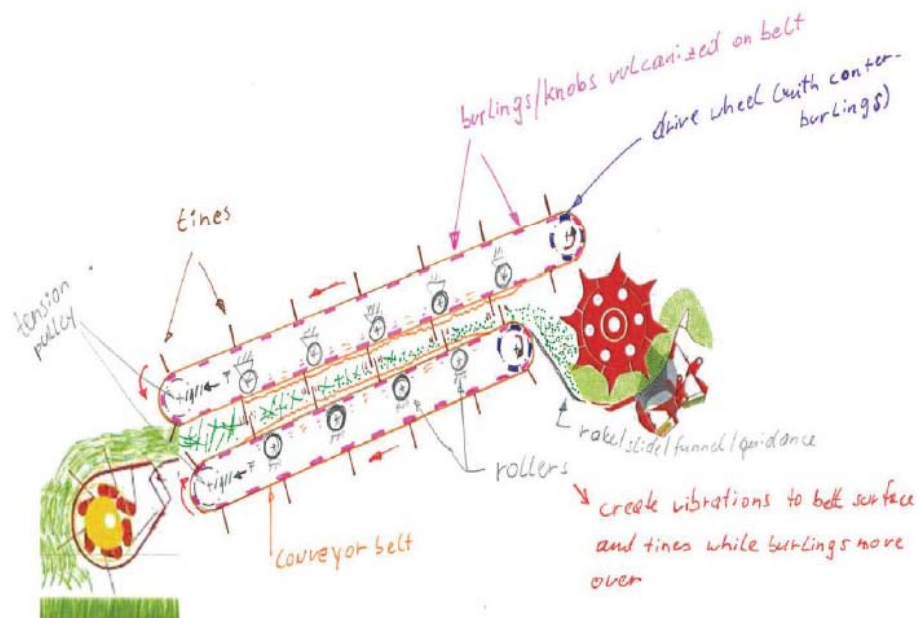


1. Platz – Rechfördereinheit (aligning crop by buckets)



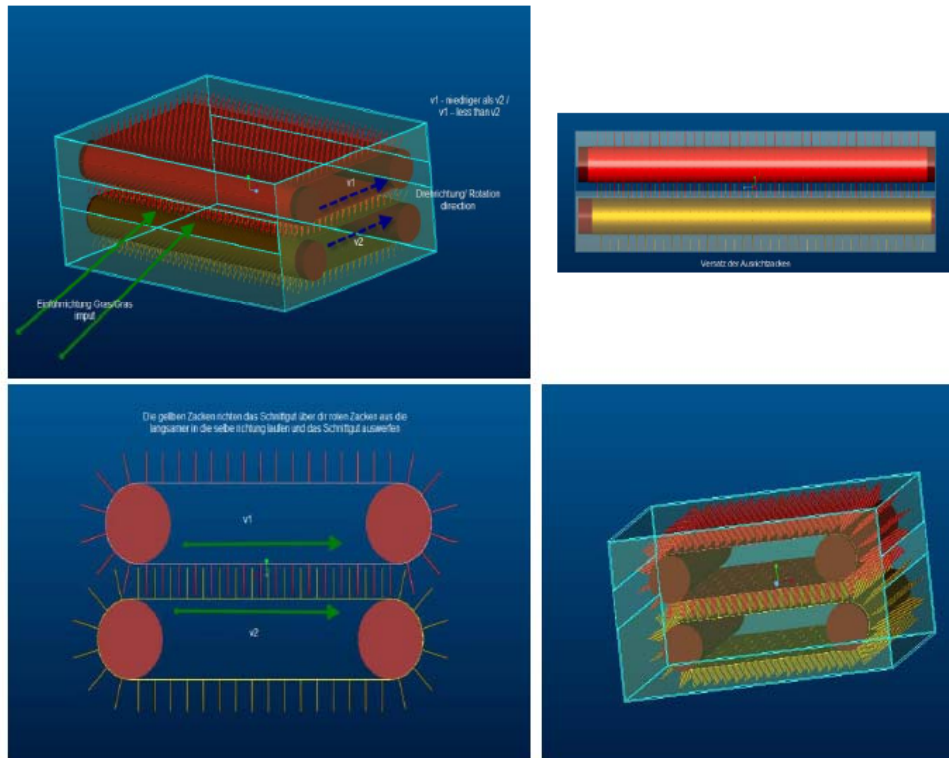
Die Pick-Up wird durch ein Förderband, auf dem sich Zinken befinden, ersetzt. Diese Zinken nehmen das Futter vom Boden auf. Mit Hilfe von kleinen Schaufeln oder auch Kämmen werden die aufgenommenen Futterpakete verdichtet – so sollten sich die Grashalme entlang der Zinken ausrichten. In weiterer Folge schwenken die Kämmе bzw. Schaufeln wieder aus und das Futter kann an das Schneidwerk übergeben werden.

2. Platz – Vibrierendes Zinkenförderband (vibrating conveyor as compulsory guide for crops)



Bei dieser Idee übergibt die Pick-Up das Gras an zwei vibrierende Förderbänder, welche mit Zinken bestückt sind. Durch die Zinken bilden sich kleine Hohlräume zwischen den Förderbändern. Auf Grund der Vibrationen der Förderbänder richtet sich das Gras aus und kann anschließend an das Schneidwerk übergeben werden.

3. Platz – Schnittgutkamm

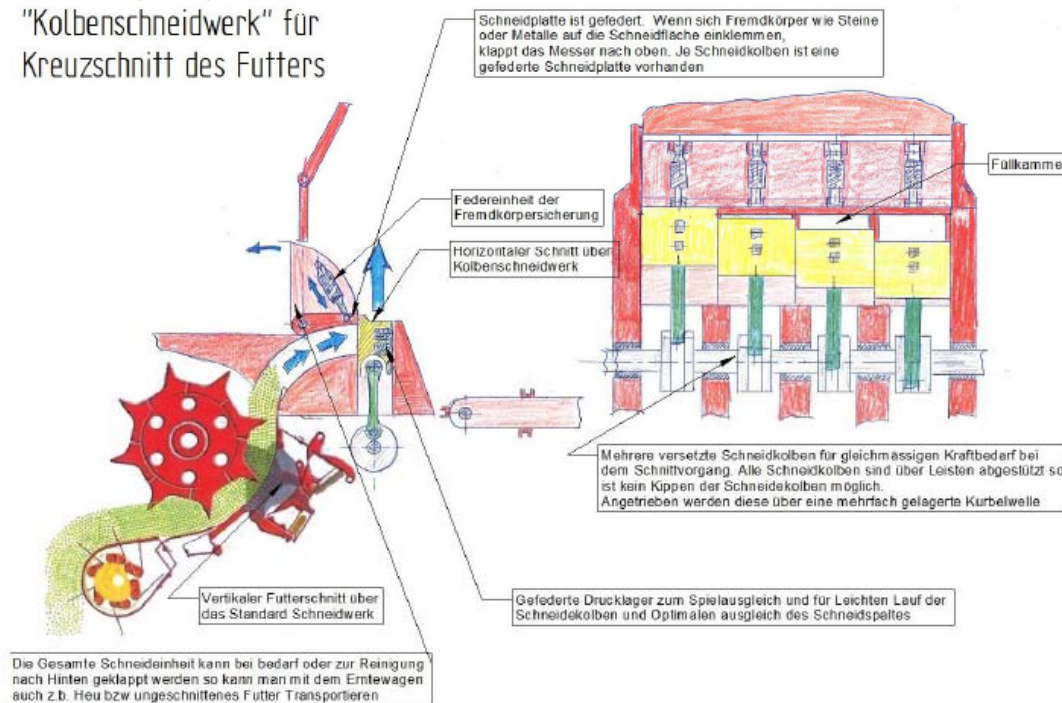


Die Pick-Up wird durch zwei Förderbänder ersetzt, wobei das untere Förderband weiche Zinken und das obere harte Zinken hat. Die Förderbänder laufen mit unterschiedlicher Geschwindigkeit, dabei überholen die oberen Zinken die unteren. Die Grashalme werden dabei, ähnlich wie beim Kämmen von Haaren der Länge nach ausgerichtet.

Sonderpreis: Optimaler Schneidvorgang des Futters



Funktionsprinzip
"Kolbenschnaidwerk" für
Kreuzschnitt des Futters



Bei dieser Idee werden nicht die Halme ausgerichtet, um eine bessere Futterqualität zu erreichen, sondern das Gras mittels eines alternativen Kolbenschnaidwerks geschnitten. Nachdem das Gras durch das konventionelle Schneidwerk vertikal in Futterpakete geschnitten wurde, wird es durch ein Kolbenschnaidwerk zusätzlich horizontal geschnitten.