



DIAS NA VINHA

DEMONSTRAÇÃO DE TECNOLOGIA PARA VITICULTURA DE ENCOSTA NAS VINHAS DO DOURO

SESSÃO DE DEMONSTRAÇÃO:

15 DE JULHO

MECANIZAÇÃO E ROBOTIZAÇÃO PARA VINHAS DE ENCOSTA

9H30 - 13H

Objetivo: apresentação de tecnologias para a mecanização de operações em patamares e soluções robóticas para vinhas de encosta, incluindo demonstração de tecnologias alternativas para controlo ecológico de infestantes, pragas e doenças na vinha, com a finalidade de reduzir substancialmente a aplicação de inseticidas e fungicidas.

Sogrape – Quinta do Seixo, Valença do Douro (Cima Corgo)

(Coordenadas GPS: 41°10'5.477"N 7°33'17.651"W)

09:30 – Receção dos participantes, sessão de boas vindas e contextualização

09:45 – Tecnologia Agrotherm, Clemens Technologies - JOPAUTO – tecnologia baseada na utilização de ar quente, em substituição, ou como complemento, dos tratamentos convencionais, direcionada para o controlo térmico de pragas e doenças.

10:15 – Suporte modular com capacidade de inversão de alfaias I - JOPAUTO – tecnologia de pivot rotativo que permite a inversão de diferentes alfaias (modular), de modo a permitir a trabalho em dois sentidos, encurtando o tempo despendido em diferentes operações – operação com despontadora.

11:00 – Gerador de Ozono da New Horizons solutions - NATURDOURO - capacidade de geração de ozono no local, de modo a permitir a aplicação de água ozonada no controlo ecológico de pragas na vinha, como alternativa aos tratamentos convencionais.

11:30 – Projeto PRySM – INESC TEC / ROCHA - Protótipo robot autónomo para aplicação diferenciada de tratamentos na vinha, de acordo com o vigor, com capacidade de operar em viticultura de encosta.

12:15 – Suporte modular com capacidade de inversão de alfaias II - JOPAUTO – demonstração de versatilidade da tecnologia de pivot rotativo - operação com entre-cepas duplo para deservagem na linha.

12:45 – Perguntas e respostas, e sessão de encerramento

Faça a sua inscrição através do email formacao@advid.pt.

*Inscrições limitadas a 25 participantes.

