



科技推广

当前位置: 首页 » 科技推广 » 技术园地 » 51. 基于激光SLAM的牧场智能推翻草机器人

合作动态

合作天地

技术园地

专家团队

## 51.基于激光SLAM的牧场智能推翻草机器人

来源: 新农村发展研究院 发布时间: 2022-05-19

近年来,我国奶牛产业发展迅猛并稳步转型升级,传统饲喂方式已无法提高养殖效益,因此如何提高养殖场的现代化饲喂水平,是我国畜牧业发展的一项重要研究内容。奶牛进食过程中饲料会出现“打窝”现象,需要依赖人工进行推草,不能粗精饲料再次的充分混合,同时工作成本过高,难以满足24小时不间断的作业需求。牧场智能推翻草机器人属于畜牧业机械技术领域,该机器人主要功能为:1.将出现“打窝”现象的饲料定时推至围栏底部;2.完成对于粗精饲料的充分搅拌混合。3.自主导航平台:搭载激光雷达,实现推翻草机器人在牧场环境中的自主导航;4.推翻草装置:将饲喂过程中“打窝”的饲料及时混合均匀,并且输送到可采食区域中;5.自动充电装置满足机器人24小时不间断作业的需求和控制系统可以控制以上三个装置的正常有序工作。针对奶牛偏好摄食精饲料而对粗精饲料摄入不平衡的问题,该推翻草机器人,在推翻草的过程中同时实现粗精饲料的混合,保证奶牛合理摄食,降低奶牛的发病率。自动充电系统以满足机器人在牧场环境中24小时不间断作业的需求,减少牧场人力投入,降低奶牛的养殖成本,达到牧场的智能化养殖水平。

联系人: 宋怀波 联系电话: 029-87082848

浏览次数: | 责任编辑:



### 友情链接

教育部 中国农科院 陕西省政府 浙江大学新农村发展研究院  
科技部 中国林科院 陕西省教育厅 华南农业大学新农村发展研究院  
农业部 陕西省农业厅 南京农业大学新农村发展研究院  
国家林草局 陕西省林业局