



VERFASSER: ELFRIEDE C. HUBER

VERGLEICH VON STEILLAGEN- MECHANISIERUNGSFORMEN IM WEINBAU

BETREUER: PROF. AXEL LORIG

Ziel der Arbeit ist, die beiden grundlegenden Vorgehensweisen zur Mechanisierung steiler Weinberge zu untersuchen und zu vergleichen. Dies sind die Bewirtschaftung in Falllinie mit den entsprechenden Maschinen und Geräten oder die Bewirtschaftung entlang der Höhenlinie.

Steillagenmechanisierung in der Falllinie

Die neueste Entwicklung ist ein Raupenmechanisierungssystem (RMS), bestehend aus Schlepper mit Funkfernbedienung, Raupe mit Hangelwinde und Anhänger mit Kipp-, Ladepritsche.

Steillagenmechanisierung entlang der Höhenlinie

Erfordert den Bau von Querterrassen, vorzugsweise Fahrterrassen mit 2,10 m breiten Plattformen. Die Mechanisierung der Direktzugbewirtschaftung kann zum Einsatz kommen.

Die Schwerpunkte der Arbeit

Um den aktuellen Stand der Steillagenmechanisierung einschätzen zu können, werden deren Entwicklungslinien aufgezeigt, sowie Maschinen und Arbeiten der Weinbergbewirtschaftung beschrieben.

Die technische Durchführung des Terrassenbaus, dessen Voraussetzungen und Auswirkungen werden ausführlich erforscht und bewertet.

Eine länderübergreifende Untersuchung liefert ebenso wie die Betrachtung der Kosten und der staatlichen Förderung weitere Anhaltspunkte.

In Interviews mit betroffenen Personen – Winzern und Erdbauspezialisten können wichtige Erkenntnisse gewonnen werden.

Mit den durch die Untersuchungen gewonnenen Einblicke und Kenntnisse können alle Aspekte bzgl. einer Entscheidungsfindung welche Mechanisierungsform gewählt werden sollte, dargelegt und Vorschläge zur weiteren Vorgehensweise gegeben werden.



Raupenmechanisierungssystem beim Einsatz im Pflanzenschutz in einer Steillagen-Falllinienbewirtschaftung (Quelle: Huber)



Terrassenbau mit Bagger und Planierraupe in der Ortenau (Quelle: Landratsamt Ortenaukreis; Vermessung & Flurneuordnung)