

LA LINEA DI SENSORI SMART SMILEY: MECS-VINE e MECS-CROP

TEAM, il raggruppamento di imprese (Studio di Ingegneria Terradat, Appleby Italiana, Casella Macchine Agricole) nato nel 2009 con lo scopo di fornire al settore agricolo soluzioni di agricoltura di precisione “chiavi in mano”, dal rilevamento del dato, al suo processamento e successiva gestione tramite dispositivi elettronici, fino alle macchine agricole appositamente dedicate ad attività in campo di tipo VRT (Variable Rate Technology), ha il piacere di annunciare la disponibilità sul mercato della nuova ed innovativa linea di sensori **SMART SMILEY**, composta dai due seguenti modelli:

- **MECS-VINE¹ (Micro Environment and Canopy Sensor, versione VINE)** è un sensore multiparametrico sviluppato specificamente per la caratterizzazione dello sviluppo vegetativo e del micro-ambiente di colture a filare (vigneti, frutteti, etc.);
- **MECS-CROP¹ (Micro Environment and Canopy Sensor, versione CROP)** è un sensore multiparametrico sviluppato specificamente per la caratterizzazione dello sviluppo vegetativo e del micro-ambiente di colture a campo aperto in fila (pomodori, mais, etc.).

I due sensori SMART SMILEY sono stati progettati, sviluppati e brevettati congiuntamente dalle aziende del gruppo TEAM con l'ambizione di riuscire a produrre mappe tematiche con livello di significatività quantomeno analogo e di dettaglio addirittura superiore a quello precedentemente possibile solo tramite l'utilizzo di dati multispettrali da satellite, superando nel contempo i limiti operativi dei sensori di prossimità sin qui presenti sul mercato, limiti che hanno di fatto reso impossibile il loro utilizzo estensivo con modalità semplici ed affidabili.

Il software di postprocessing dei dati, MECS-MAPS, trasforma i dati registrati dal sensore, memorizzati in file di *log*, in una serie di livelli informativi in forma di mappe tematiche sovrapponibili tra di loro. Sempre tramite il software MECS-MAPS l'utente può utilizzare le mappe prodotte a partire dai *log* registrati dal sensore al fine di produrre programmi di lavoro per attività di tipo VRT in campo con l'ausilio di macchine agricole abilitate alla tecnologia VRT (spandiconcime, spandiletame/spandicompost, barre da diserbo, irrigatori, ripper per interrimento liquami, macchine raccogliatrici, etc.).

Dal punto di vista dell'utente, risulta di sicuro interesse anche la possibilità di realizzare in completa autonomia e senza alcuna limitazione sia i rilievi dei propri appezzamenti sia la successiva attività di postprocessing finalizzata alla produzione delle mappe tematiche.

Sia nel caso di applicazioni VRT con dati relativi a rilievi effettuati precedentemente con il sensore, sia nel caso di applicazioni VRT con controllo in tempo reale, i differenti livelli informativi possono essere utilizzati in modo indipendente oppure combinato, rendendo così possibili strategie di agricoltura di precisione infinitamente più sofisticate ed efficaci di quanto sinora possibile.

Maggiori informazioni sono reperibili sul sito web www.teamsmartfarming.com.

1 *PATENT PENDING.*