

Studie über die automatisierte Rasenpflege auf Golfplätzen

– Hinweise für die Betreiber von Golfanlagen –

ILOS

Institut für Landschaftsbau
Sportfreianlagen und Grünflächen
in Science to Business GmbH -
Hochschule Osnabrück

Problemstellung und Zielsetzung

Die in eine Vielzahl von Arbeitsbereichen einziehende Automatisierung macht vor dem Greenkeeping auf Golfanlagen nicht halt. Auch in der Rasenpflege werden zunehmend autonome Systeme zur Rasenpflege angeboten.

Ob und wie solche Systeme auch für das Greenkeeping auf Golfanlagen genutzt werden können, benötigt eine differenzierte Betrachtung. Eine vom Deutschen Golf Verband beauftragte Studie soll den Verantwortlichen auf Golfanlagen Grundlagen zu den gängigsten Ausführungen der automatisierten Rasenpflege liefern, als Entscheidungshilfe dienen und Hinweise geben, welche Veränderungen und Auswirkungen sich durch die Einführung von Mährobotern für Golfanlagen ergeben.

Grundlagen, Methodik und Inhalt

Während der Projektlaufzeit werden folgende Leistungen erbracht:

1. Umfassende internationale Literaturstudie zum Stand der Technik von automatisierten Mähsystemen
2. Interviews mit Verantwortlichen auf Golfanlagen mit automatisierter Rasenpflege
3. Interviews von Golfern verschiedener Spielstärke mit und ohne Erfahrung auf Golfplätzen mit automatisierter Rasenpflege
4. Aufbereitung der Ergebnisse und Darstellung in einem Abschlussbericht

Ergebnis und Fazit

Im Rahmen der Studie konnte auf Grundlage der Nachhaltigkeitsqualitäten, Ökologische Qualität, Soziale Qualität, Ökonomische Qualität, sowie unter Berücksichtigung von technischen und Sicherheitsfragen ein Bewertungsschema erarbeitet werden. Dabei wurden die Eigenschaften der beiden in der Golfplatzpflege verwendeten Systeme

- akkubetriebener Rasenmähroboter
 - und
 - herkömmlicher Fairwaymäher mit autonomer Steuerung
- bewertet.

Projekt Automatisierte
Rasenpflege auf
Golfplätzen



Auftraggeber Deutscher Golf Verband
Kreuzberger Ring 64
65205 Wiesbaden

Laufzeit Juli 2018 -
Januar 2019

Bearbeitung J. Kramer, B.Eng.
Prof. M. Thieme-Hack
Prof. Dr. W. Prämaßing



Akkubetriebener Rasenmähroboter
(Abb.: ILOS)



Fairwaymäher mit autonomer Steuerung
(Abb. ILOS)