

Pionier der Branche

Hermann Paintner hat vor 51 Jahren den ersten selbstfahrenden Zuckerrübenvollernter gebaut. Damit war er Vorreiter der Branche. Die Zeitreise zeigt, wie Ropa sich aus der Hofwerkstatt zum weltweit agierenden Rüben- und auch Kartoffelspezialisten entwickelt hat.

1972

Landwirtssohn Hermann Paintner (25) ist ein Mann der Effizienz. Nachdem er bei einer Erntevorführung für Zuckerrüben mit mehrphasigen Rodekonzepten konfrontiert wurde, war er sich sicher: „Das muss auch in einem Arbeitsgang gehen.“ Folglich entwickelte er – ohne maschinenbauliche Vorkenntnisse – seinen ersten selbstfahrenden Sechser. Mit einem 90 PS-Motor für den Rode- und einem 256-PS-Aggregat mit 17 l Hubraum für den Fahrtrieb. Der Bunker hatte eine Kapazität für 10 t Rüben.



Erster Selbstfahrer

Foto: Werkbild

1974



Kooperation mit Holmer

Foto: Werkbild

Die Nachfrage stieg; Paintner konnte mit der Produktion auf dem Gelände des heimischen Bauernhofs nicht mehr nachkommen. Er suchte einen Partner und gründete eine Kooperation mit Holmer. Bis dato hatte Holmer keine Rübentechnik im Programm, konnte aber Kapazitäten für die Fertigung anbieten. Es entstand ein rasantes Entwicklungstempo. Sie erprobten Zwei-, Drei- und Vierachser.

1975

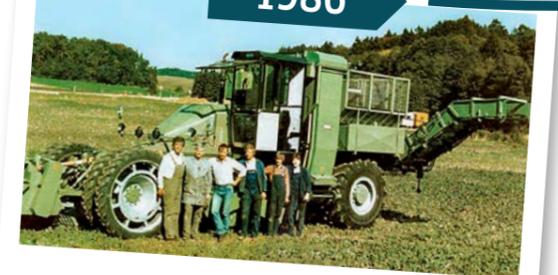


Vorbote der Maus

Foto: Werkbild

Paintner pflegte seit Beginn seines Tuns einen guten Draht zur damaligen Zuckerfabrik in Regensburg. Von dort kam der Impuls, ein Überladeband nach dem neuesten Stand der Technik zu konstruieren. So entwickelte der Landwirt ein stationäres Reinigungsgerät, das erstmals mit Siebbändern, Zuführband und Siebsternen arbeitete. Paintner baute zwölf dieser Bänder, danach wurde das Konzept von Holmer fortgeführt.

1986



Ropa-Gründung

Foto: Werkbild

Paintner und Holmer trennten sich 1984, und Familie Paintner fand in dem Landmaschinenhändler Rockermeier einen neuen Partner. Daraufhin wurde die Ropa Fahrzeug- und Maschinenbau GmbH gegründet. Rockermeier schied 1992 aus. Das zu sehende Rodekonzept mit dem Rodeaggregat hinter der Vorderachse setzte sich nicht durch.

1983

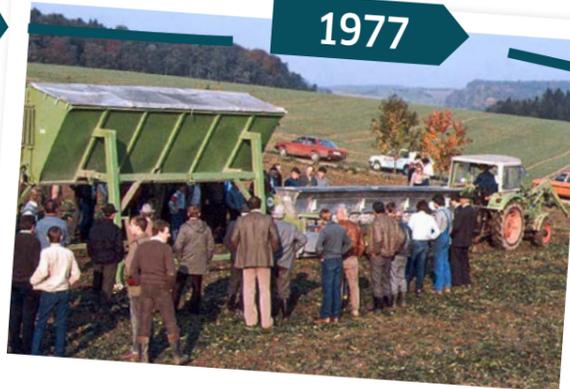


Mietenumsetzer

Foto: Werkbild

Im Laufe der 80er Jahre wollte die Südzucker aus Rübenschlamm und Kompost Blumenerde herstellen. Paintner bekam hierfür die Aufgabe, einen passenden Mietenumsetzer zu entwickeln. Später folgte ein weiterer Umbau auf Basis eines Maus-Chassis.

1977



Zweikomponenten Streuer

Foto: Werkbild

Mal wieder war es der Antrieb, Arbeitsgänge einzusparen: dieses Mal bei der Düngung. Separate Überfahrten zum Ausbringen des regional gewonnenen Thomasphosphates und des Kalidüngers wollte Paintner vermeiden. Entsprechend entwickelte er einen mechanisch angetriebenen, 6 m breiten Kastenstreuer für zwei Komponenten – inklusive Feldrandbunker (links) zum Nachtanken.

1976



Packer mit Dieselmotor

Foto: Werkbild

Das separate Kreiseln nach dem Pflügen war Hermann Paintner ein Dorn im Auge. Daher entwickelte er einen Kreiselpacker mit einem Vierzylinder-Dieselaufbaumotor als Antrieb für eine 2 m breite Lely-Kreiselegge zwischen den beiden Ringpackerwalzen. Aufgrund des erhöhten Zugkraftbedarfs kamen derzeitige Schlepper schnell an ihre Auslastungsgrenze. Es blieb bei einem Prototypen.

1975/76



Muli 500 und 600

Foto: Werkbild

Mitte der 1970er Jahre entwickelte Hermann Paintner zwei Geräteträger (48 und 57 PS). Sein Ziel waren stets perfekt ausballastete Fahrzeuge. Den Muli 600 versah er mit einem 100-cm-Teleskoprahmen. Er kam unter anderem zur Erprobung eines sechsstufigen Überladeroders mit separatem Aufbaudieselmotor zum Einsatz, was sich als nicht mehr zeitgemäß herausstellte. Früh experimentierte Paintner mit der Rübenaussaat in die Bodengare.



1987



Lizenz-Übernahme

Foto: Werkbild

Ropa übernahm 1987 die Rechte für die patentierten Reinigungslander von Erich Fischer. Schon die ersten Modelle waren mit geklappter Aufnahme, Bauchgurt, Nachreiniger und Überlader ausgestattet. Der Motor leistete 150 PS. Die Maus wog 20 t und wurde mit einer Leistung von bis zu 150 t/h angegeben. Das Modell hieß SRL150.

1988



Rodaet aus der Gare

Foto: Werkbild

SRV1200 hieß der erste Ropa-Vollernter, bei dem das Rodeaggregat vor den Rädern positioniert war. Mit neuem Mittelrahmenkonzept und großvolumigen Terra-Reifen von Goodyear (73x44-32) sorgte die Baureihe für Aufsehen. Bis 1991 wurden zehn Maschinen in Serie gebaut. Der Bunker fasste 16 t Rüben, und der Motor leistete 250 PS.

1990



Mit Heckkabine

Foto: Werkbild

Für die nun gelb lackierten Reinigungslander forderten die Zulassungsbehörden aufgrund der seitlichen Sichteinschränkung Begleitfahrzeuge für den Straßenverkehr. Um diesen Aufwand zu vermeiden, konstruierte Ropa für die SRV150 eine Kabine am Heck. Ab nun ließ sich der Lader rückwärts solo umsetzen.

1991



6 Reihen, 16 t

Foto: Werkbild

Als Nachfolger vom SRV1200 brachte Ropa den R6.16 auf den Markt. Mit einem 16 t großen Bunker war der Vollernter seiner Konkurrenz voraus. Eine Kleinserie baute Ropa auch als R7.16 mit einer siebenreihigen Aufnahme für 45 cm Reihenweite.

1998



euro-Tiger

Foto: Werkbild

Obwohl bereits 20 euro-Tiger gebaut wurden, stellte Ropa das neue Modell sofort wieder ein. Ein Jahr später kam ein Nachfolger mit drei statt zwei Siebsternen auf den Markt. Neu war die runde Frontscheibe. Bereits seit 1995 wurden die MAN-Motoren im Heck platziert.

1996



Zwickwalzen

Foto: Werkbild

Ein Meilenstein: Ablösung der Kettenaufnahme durch ein Zwickwalzensystem mit 8,70 m Breite. Die Rüben werden hierbei zunächst nach außen und dann wieder nach innen gefördert. Das weiterentwickelte Konzept wurde bis 2018 mehr als 800-mal gebaut.

1992



Erster Ropa-Dreiachser

Foto: Werkbild

1992 führte Ropa den ersten Dreiachser vor, den R6.22. Mit einem 22-t-Bunker und Seitenverschiebung für das Rodeaggregat. Probleme bereitete die dritte Achse, ohne Antrieb. 1994 ging der Nachfolger in Serie. Schlegler und Roder kamen von Holmer. Beide Unternehmen einigten sich, dass Holmer nur Zwei- und Ropa Dreiachser verkauft. Nebenbedingung: Ropa kauft die Köpffrodegruppe von Holmer.

1992



Neue Maus

Fotos: Werkbild

L8.200 hieß der neue Reinigungslander, dessen Aufnahme später aus Ketten und Walzen bestand. Beliebt war die 32-Zoll-Bereifung. Gebrauchte SRL150 (26-Zoll-Räder) wurden zu Bunkermäusen umgebaut.

2000



Moses-Maus

Foto: Werkbild

Auf Forderung einer Zuckerfabrik entwickelte Ropa ein Verladekonzept für bis zu 15 m breite Rübenmieten. Die sogenannte Moses-Maus teilte dabei die Rübenberge – ähnlich wie Moses das Wasser. Mit doppelter Walzenreinigung konnte das Überladeband bis zu 21,50 m Weite überbrücken; ein fünftes Rad stützte den Überlader ab. Durch die hohen Herstellungs- und Verschleißkosten blieb es bei nur einem Prototypen.

2001



Umschaltbarer Blattauswurf

Foto: Werkbild

Noch immer nutzte Ropa die Holmer-Rodeaggregate, erkannte aber vor allem in Ausstattung für variable Reihenweiten und einer Blattablage zwischen den Reihen eine hohe Verstopfungsneigung. Abhilfe schuf eine eigene Weiterentwicklung mit umschaltbarer Blattschnecke, die wahlweise links oder rechts auswerfen konnte.

2002 bis 2005



Neuer Antrieb, PR-Rodeaggregat

Foto: Werkbild

Zur Abgasstufe Tier 2 bekam der Tiger einen Can-Bus-MAN-Motor (510 PS) und eine Loadsensing-Hydraulik. 2003 folgten Modelle mit V8-Mercedes-Motor, die den MAN-Motor 2005 final ablösten. Ab 2004 war der Rodeantrieb hydraulisch. Parallel wurde das eigene PR-Rodeaggregat eingeführt.

2006/07



Tiger V8-3

Foto: Werkbild

Der Tiger V8-3 entsprach mit über 600 verkauften Maschinen erstmals einer echten Serienmaschine. Zu den technischen Details zählten Bunkerfüllautomatik, hydraulische Achslastregelung, Rübenfluss-Überwachung, 40-m³-Bunker und 604-PS-Motor. 2008 folgte das neunreihige PR-XL-Aggregat, 2011 der V8-4 mit SCR-Kat.

2009



Nawaro-Maus

Foto: Werkbild

Ähnlich wie bei den Bunkermausen entwickelte Ropa in Zeiten schwieriger Gebrauchsmaschinengeschäfte die Nawaro-Maus zum Überladen von Silomais, Ganzpflanzensilage oder Hackschnitzeln. Große Stückzahlen verkaufte das Unternehmen nie, noch immer ist ein weiterentwickeltes Modell lieferbar.

2010



Hubkabine mit Gegengewichtsarm

Foto: Werkbild

Beim Übergang von der euro-Maus 3 auf die euro-Maus 4 erhielten drei markante Details Einzug in die Serie: die Hubkabine, der 10,20 m breite Walzentisch mit modifizierter Aufnahme und das auf 15 m verlängerte Überladeband mit dem 9 m langen, drehend gelagerten Gegengewichtsarm. Der Begriff Maus ist übrigens auf den Erfinder Fischer zurückzuführen, der die Lader verniedlicht Maus nannte.

2012



Einstieg in Kartoffeltechnik

Foto: Schulz

Nachdem Grimme 2003 mit Rübenerntetechnik begann und 2012 die Firma Kleine übernahm, stieg Ropa mit dem Kauf von WM-Kartoffeltechnik in die Kartoffel-sparte ein. 2015 startete die Serie vom Keiler 1 und 2.

2012



Neuer Zweiachser

Foto: Tovornik

19 Jahre lang hatte Ropa keine Zweiachser gebaut – auch weil es nicht Hermann Paintners innerster Philosophie entspricht. Aber vor allem der französische Markt forderte diese Maschinen, woraufhin der Panther mit 28 m³ Bunkervolumen und 530 PS starkem Mercedes-Benz-Dieselmotor entwickelt wurde.

2016



Zurück zum Volvo-Motor

Fotos: Tovornik/Werkbild

Der Motor im Tiger 5 war in Märkten mit unreinem Kraftstoff zu störanfällig. Zügig folgten der Tiger 6 und Panther 2 mit Aggregaten von Volvo-Penta mit bis zu 768 PS. Zeitgleich wurde das RR-Rodeaggregat ohne Mittel-Tragrahmen und mit neuer Einzelreihen-Tiefenführung eingeführt.

2014



Tiger 5: Kurzepisode

Foto: Tovornik

2014 brachte Ropa den Tiger 5 auf den Markt, er hielt die Abgasstufe 4 ein. Sein neues Fahrwerk verfügte über den automatischen Hangausgleich samt Wankstabilisierung, wie er zuvor bereits im Panther erprobt wurde. Neu waren auch das R-Concept-Bediensystem und der Fahr-antrieb für bis zu 40 km/h. Der Bunker fasste 43 m³.

2013



Hammermühle mit Leopard-Motor

Foto: Werkbild

Um in der betriebseigenen Biogasanlage Zuckerrüben zu verarbeiten, entwickelte Hermann Paintner eine Hammermühle zur Rübenerkleinerung mit einer Durchsatzleistung von bis zu 500 t/h. Zunächst trieb ein Panzer-Motor aus einem Leopard 1 mit 830 PS und 37,4 l Hubraum die Aggregate an. Heute ist es ein Volvo Penta-Aggregat mit 565 kW/768 PS und 16,1 l Hubraum.

2019



Classic und Kartoffelmaus

Fotos: Schulz/Werkbild

Mit dem Keiler 2 Classic (unten) stellte Ropa seinen zweiten Zwei-reiher mit lediglich zwei Trenngeräten vor. Im selben Jahr brachte Ropa eine Kartoffelmaus auf Basis der Maus 5 auf den Markt.

2022



Gecko: Erste Legemaschine

Foto: Werkbild

Im Jahr 2022 stieg Ropa in die Legetechnik für Kartoffeln ein. Die erste per Hand zu belegende Pflanzmaschine mit dem Namen Gecko, ist für vorgekeimte Frühkartoffeln bestimmt. Vermutlich wird dies nicht die letzte Pflanzmaschine bleiben – der Massenmarkt jedenfalls ist ein anderer. Im Bereich der Rübentechnik führte Ropa 2021 und 22 neue Vollernter (Tiger 6S, Panther 2S) sowie die Maus 6 mit komplett überarbeiteter Elektronik ein.

2023



Neue Halle mit 24 500 m² Grundfläche

Foto: Werkbild

Gegenüber der landwirtschaftlichen Hofstelle von Familie Paintner hat sich mittlerweile ein 30 ha großes Firmengelände entwickelt. Die neueste Halle hat eine Fläche von 2,45 ha und wird im Lauf dieses Jahres als neues Logistikzentrum in Betrieb genommen. Sie hat Platz für über 15 000 Paletten-Stellplätze sowie für 26 000 Kleinteilebehälter und 1 800 Großteileträger. Die überdachte Hallenfläche steigt auf insgesamt 8,5 ha an.