

CIP grand Ouest

Chemillé, le 05 mars 2019



Sylvain PERROT
sylvain.perrot@crieppam.fr
04 92 87 70 52

Implantation « double alignement »

Optibine

Robotisation

Implantation « double alignement »

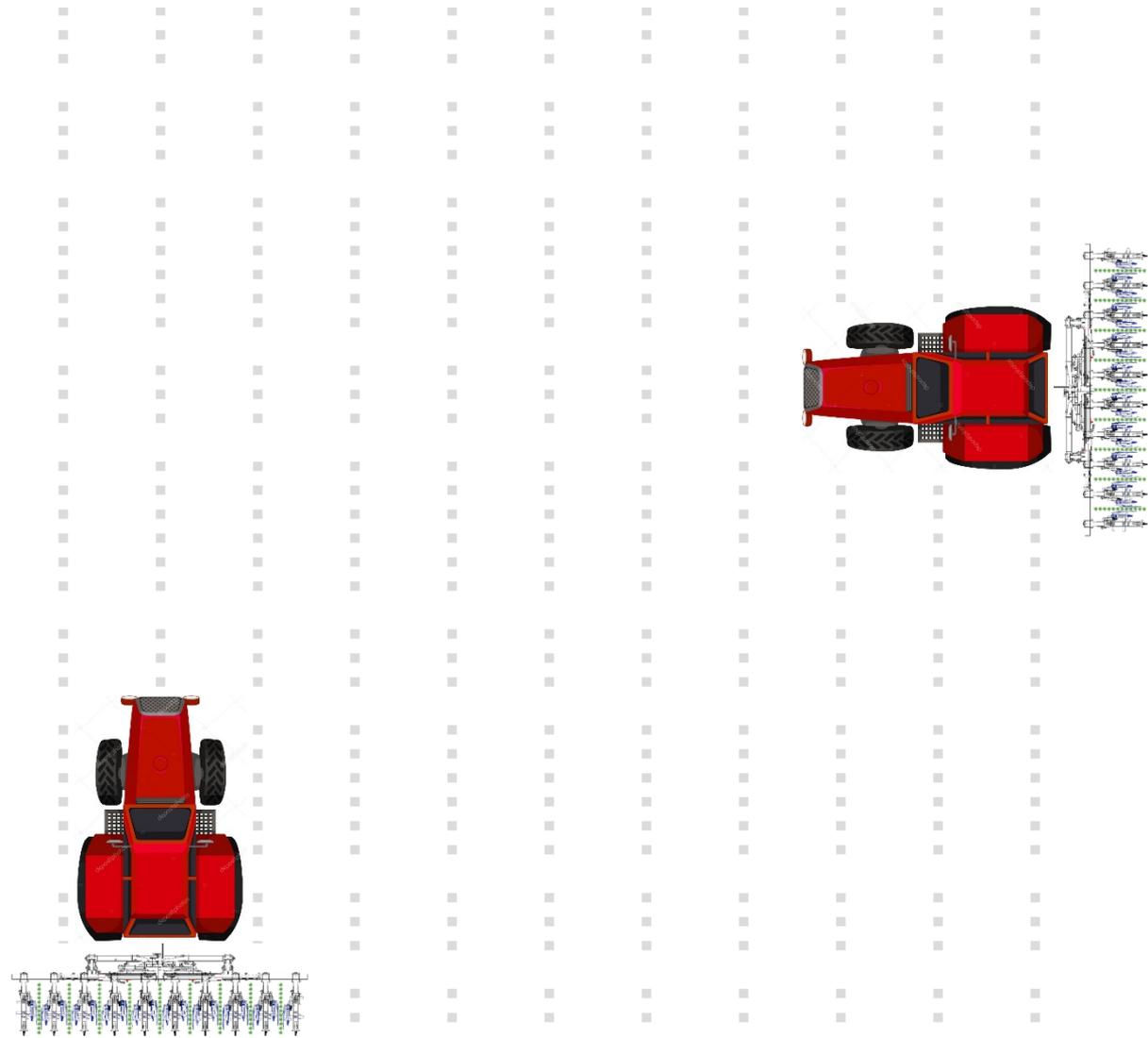
Hypothèse de travail:

Planter la culture avec un alignement à la fois sur le rang et entre les rangs afin de pouvoir désherber mécaniquement dans le sens du rang et en sens perpendiculaire

-> Nécessite une planteuse spécifique







Difficultés à relever

Planteuse prévue pour un écartement mini de 80 cm

Pas encore possible de programmer des absences de plant

Nécessite des tournières sur 4 côtés

Coût d'implantation: env. 25 ct/plant

Optibine

Déjà 2 versions, la dernière étant optimisée pour travailler jusqu'à 2,5 km/h



Projets :

Optibine V3

Quelques points d'améliorations (lames D et G indépendantes, capteur supplémentaire, commande pneumatique)

2 déclinaisons de l'Optibine :

Guidage simple de bineuse

Alignement automatique des lames Bathelier

Objectif: attirer l'intérêt d'une entreprise pour commercialiser un produit quasi opérationnel

Robotisation du désherbage

2 voies:

mécanique



chimique



Robotisation du désherbage: procédés mécaniques



Robotisation du désherbage: procédés mécaniques



Robotisation du désherbage: procédés mécaniques

Mais d'autres aussi...



Robotisation du désherbage: procédés chimiques



garford

Robotisation du désherbage: procédés chimiques



Robotisation du désherbage: procédés chimiques

Là aussi, d'autres acteurs:



Robotisation du désherbage:

Mais...

Malgré un porteur de projet pour développer une solution robotisée pour les PPAM, malgré plusieurs contacts avec différentes sociétés depuis 3 ans

PAS D'AVANCEE CONCRETE!

Car: budget de développement important
marché PPAM trop réduit et morcellé

Projets :

Recherche de nouveaux partenaires et de financement pour développer une solution « robot » pour les PPAM

Merci de votre attention

05 mars 2019



Sylvain PERROT
sylvain.perrot@crieppam.fr
04 92 87 70 52