

Chaîne d'acquisition de données via un Rover RTK

Basile Ploteau

Webinaire du CRIGE PACA

8 Mars 2023

Nos activités

Une formation



Nos activités

Une formation



Une chaire
d'entreprises



Institut Agro Montpellier – CRIGE PACA



Nos activités



Une formation



Une unité de
recherche

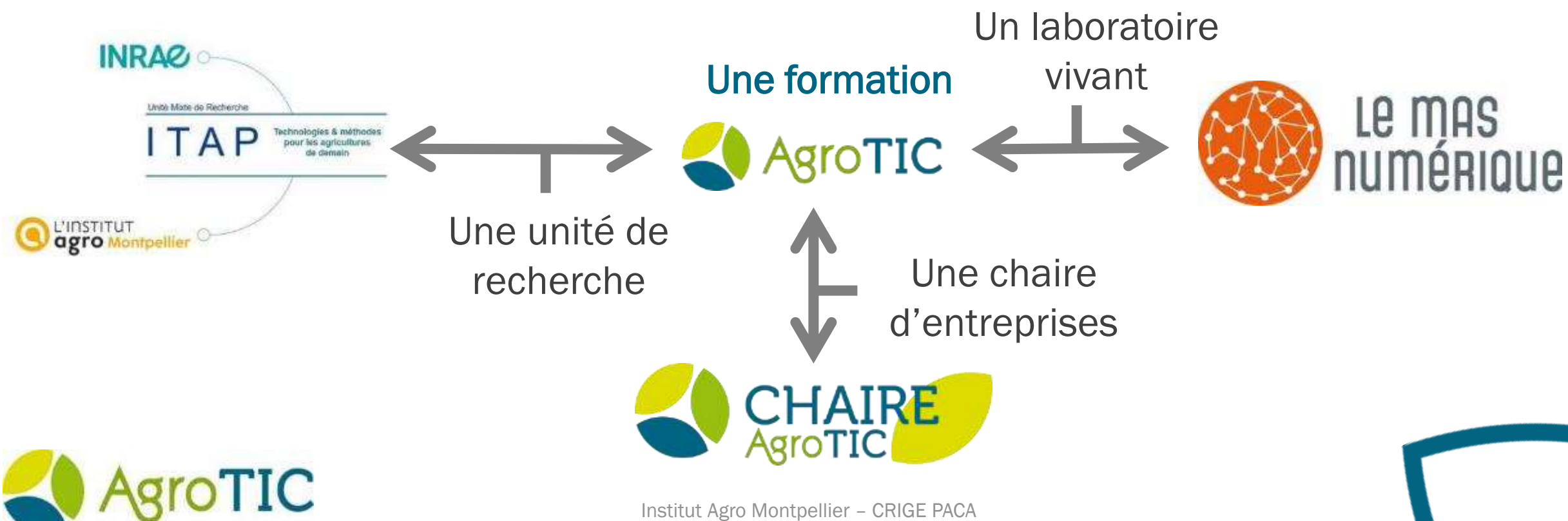
Une chaire
d'entreprises



Institut Agro Montpellier – CRIGE PACA



Nos activités



Nos activités



Basile Ploteau
Responsable formation continue



Une unité de
transfert



Un laboratoire
vivant

Une formation



Une unité de
recherche

Une chaire
d'entreprises

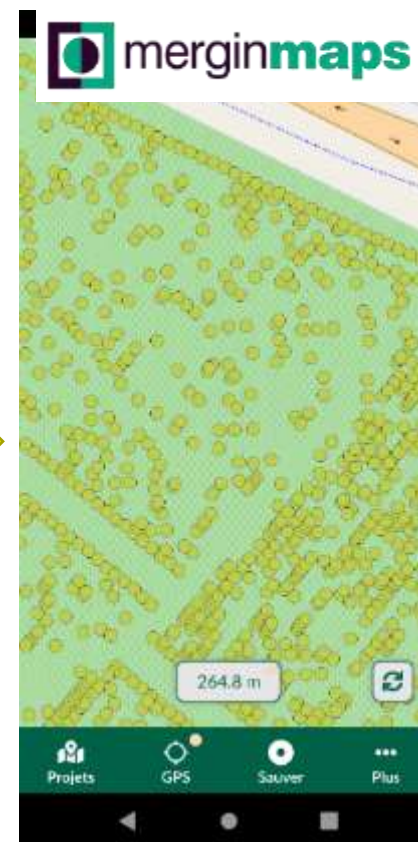
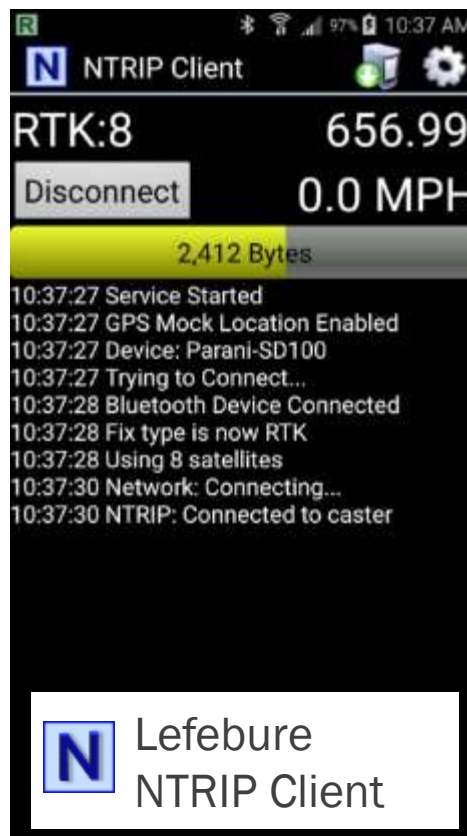




Domaine du Chapitre

- Un Domaine de L'institut Agro Montpellier
- 7 personnes
- 100 ha cultivés :
 - 35 ha de vignes
 - 5 ha d'olives
 - 65 ha de cultures annuelles
- 50% vinifiés par le Domaine
- 50% apportés en cave coop

La chaine d'acquisition





Nos problématiques métier

Cartographie des ceps morts et manquants



Ceps manquants



- Leur suivi est important pour :
- Le suivi des maladies du bois
 - La décision d'arrachage
 - La décision de complantation
 - etc

Comment suivre ces ceps ?

- Exemple de livrable commercial



Données fourni par un service commercial basé sur de la télédétection



Données de référence cartographiée au RTK

Données de référence pour évaluer les solutions commerciales

- Cartographie des morts et des manquants sur 25 ha :
 - Plus de 20 cépages différents
 - Plantés entre 1973 et 2019
 - Entre 0 et 40% de [morts + manquants]
- Acquisition centimétrique : GNSS RTK Centipède
- Procédure de vérification au débourrement 2023 sur une partie du vignoble

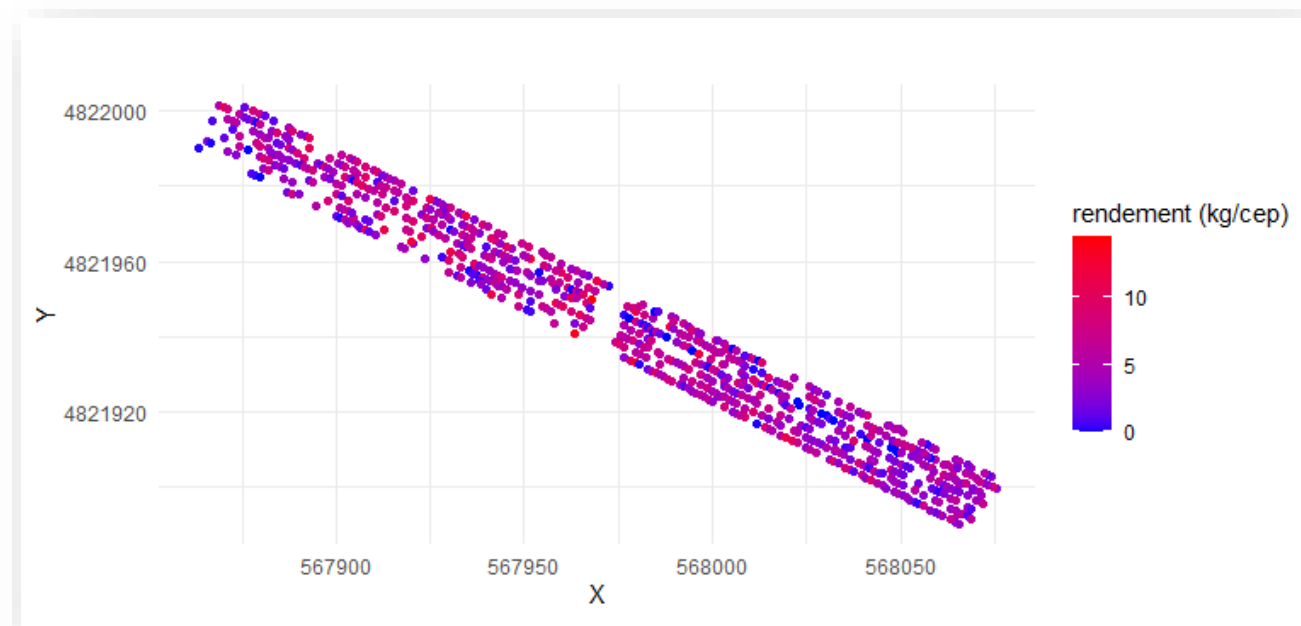


Suivi d'expérimentation



Cartographie du rendement sur parcelle de vigne avec :

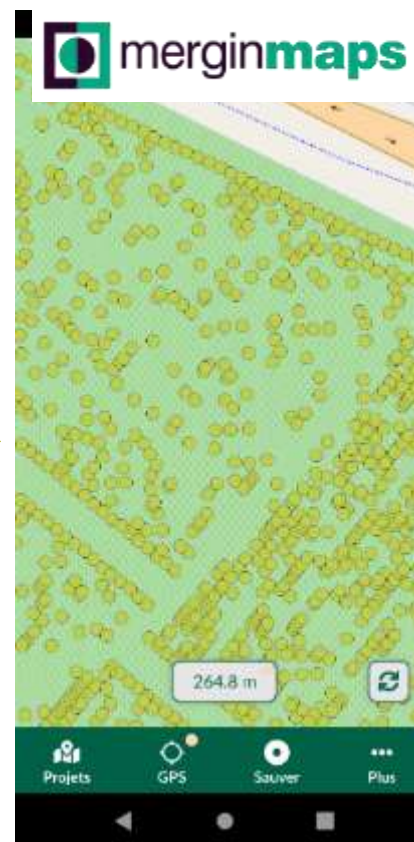
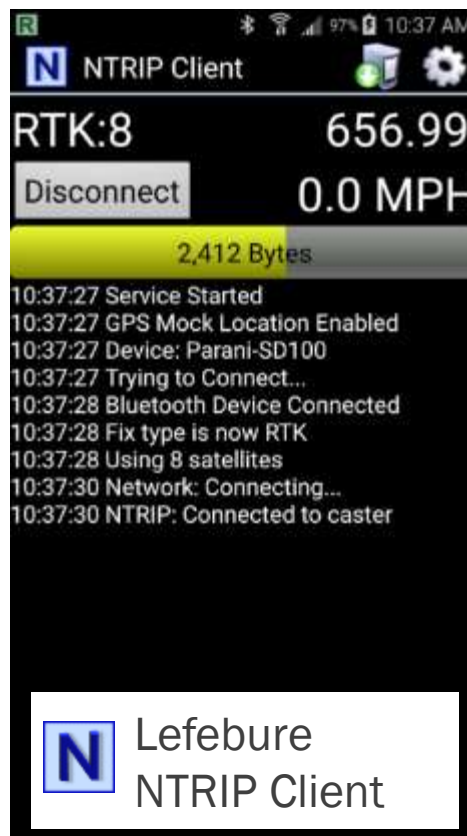
- 30 opérateur
- 15 rover RTK
- 1 projet Mergin Maps



An aerial photograph of agricultural fields, showing various crops and patterns. The image is overlaid with large, semi-transparent geometric shapes in shades of blue, green, and yellow. The text "Diffuser cette méthode" is centered in the middle of the image.

Diffuser cette méthode

La chaine d'acquisition



QGIS

Les métiers concernés



- › Technico-commerciaux de négoce agricole
- › Technicien.ne d'expérimentation
- › Agriculteur.rice
- › Ingénieur en institut technique
- › Géomaticien
- › Etc

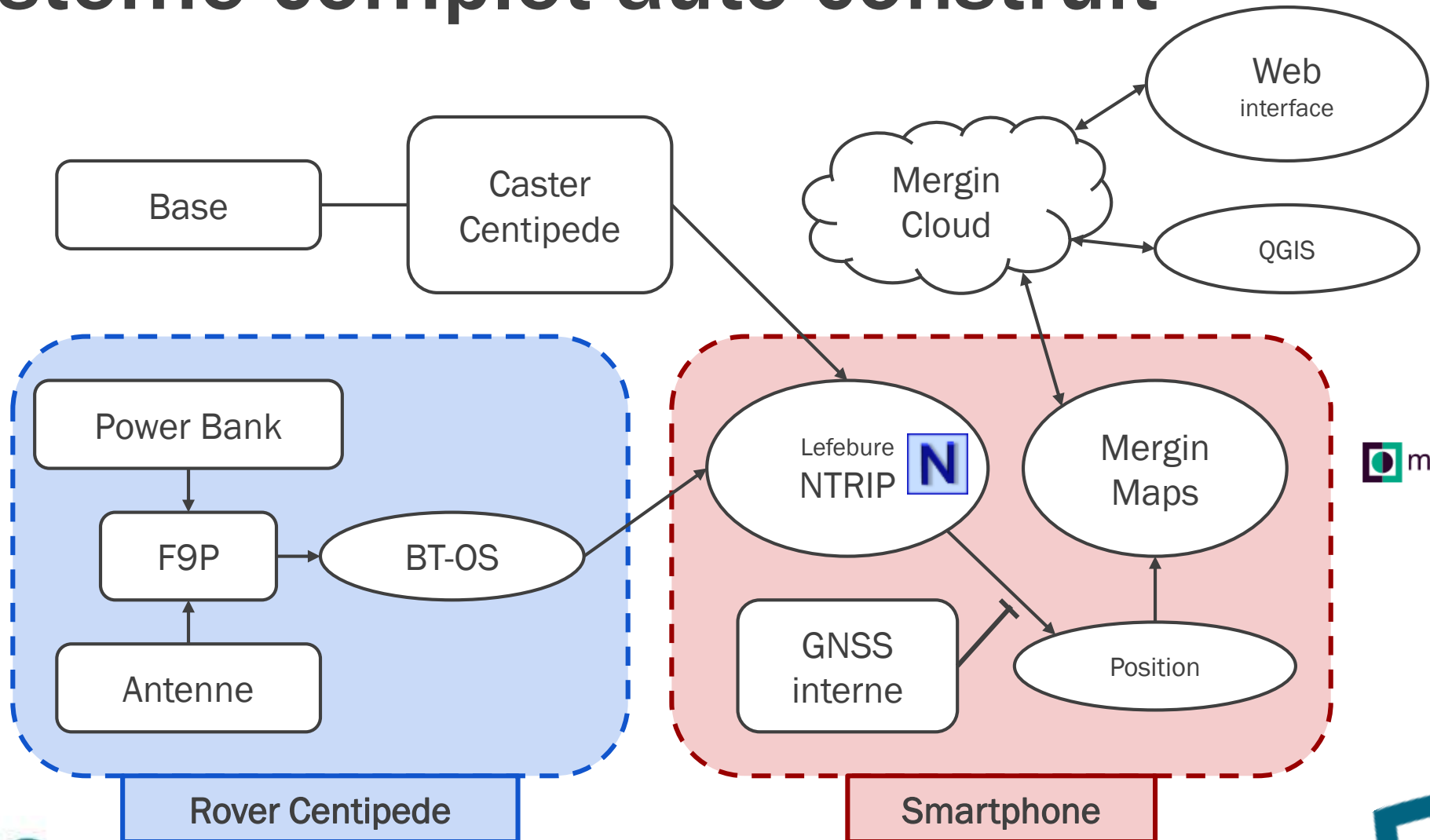




Les besoins métiers identifiés

- › Suivi d'expérimentations (placettes, zone de traitement, etc)
- › Suivi d'observations à l'échelle régionale (conseillers, technico-commerciaux)
- › Positionner des équipements en parcelle (capteurs, pièges connectés, station météo, etc)
- › Inventaire des opérations piétonnes en parcelle (fil palissage cassé, pied mort, fuite irrigation, etc)
- › Etc

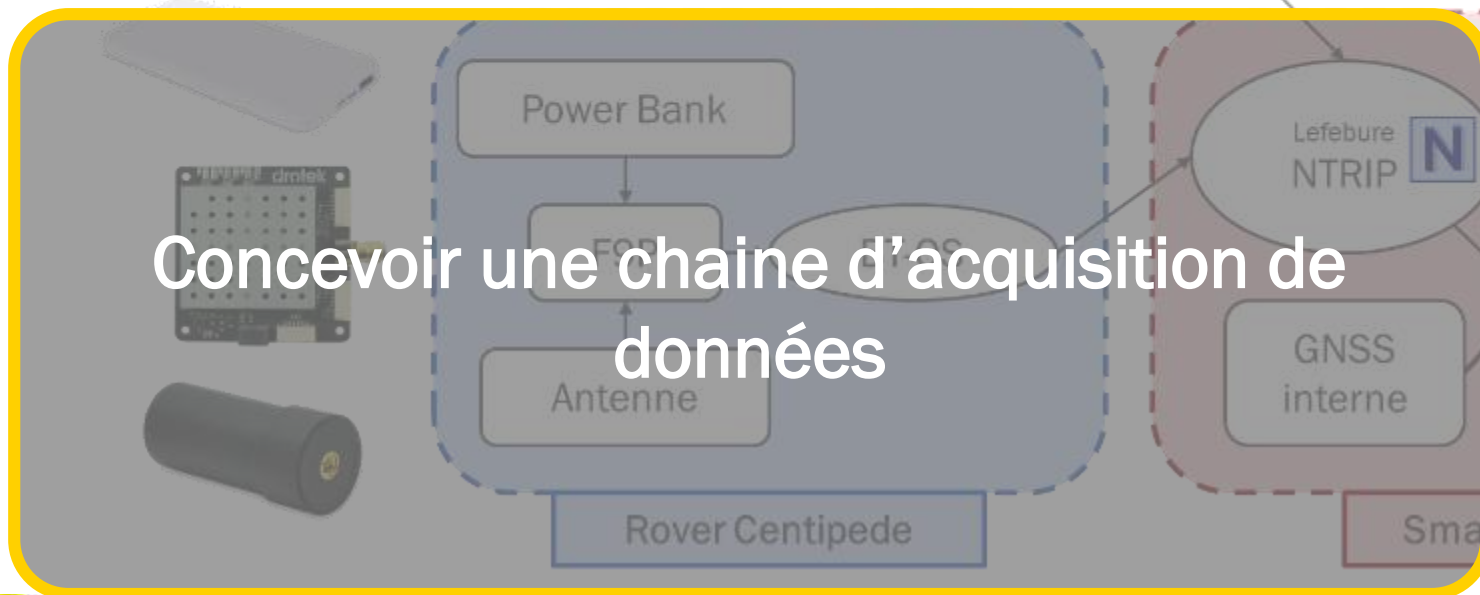
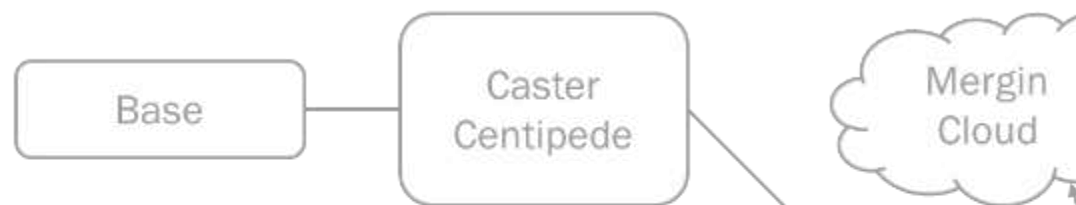
Le système complet auto-construit



Le système complet auto-construit

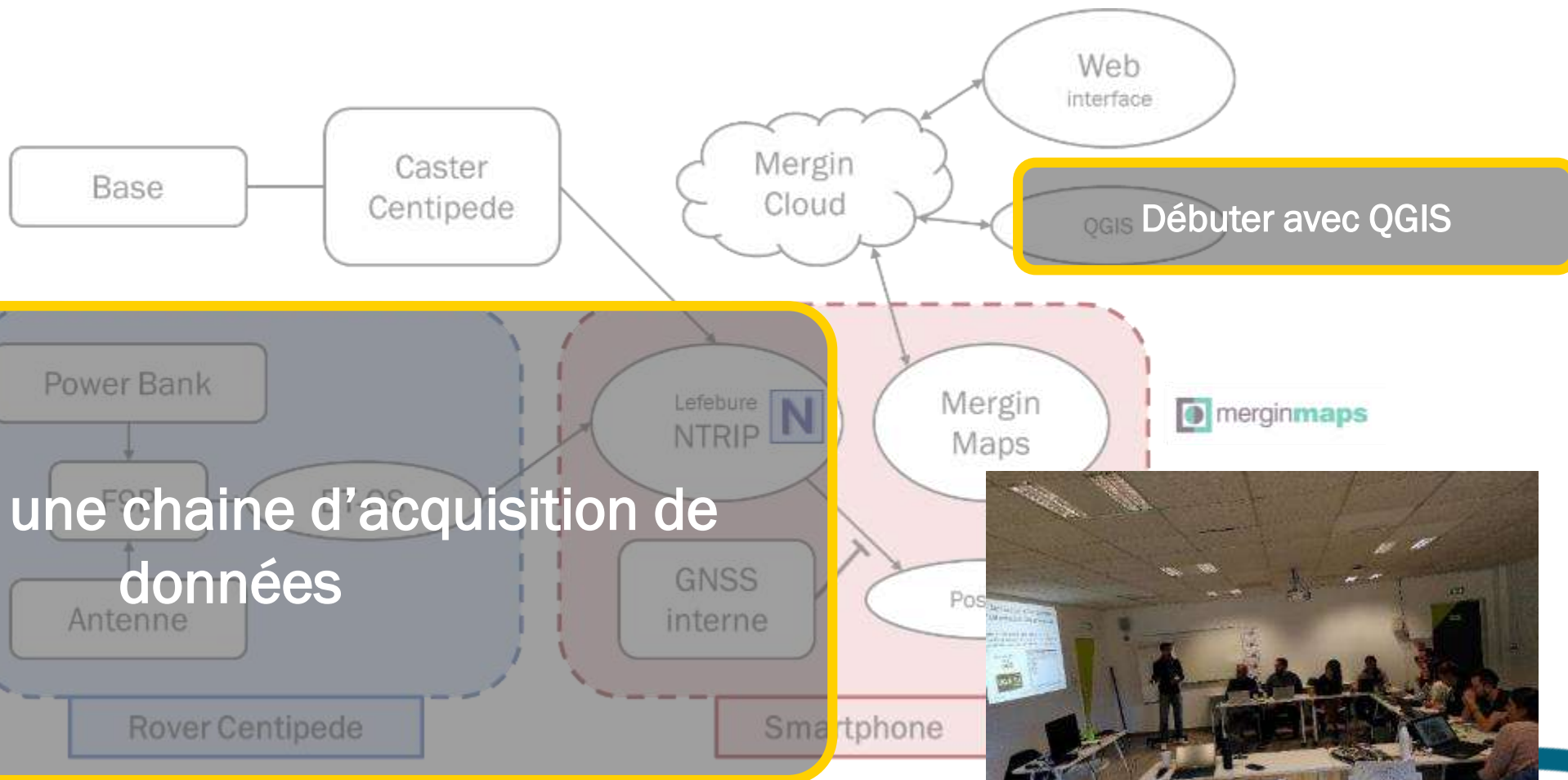


Le système complet auto-construit



Le système complet auto-construit

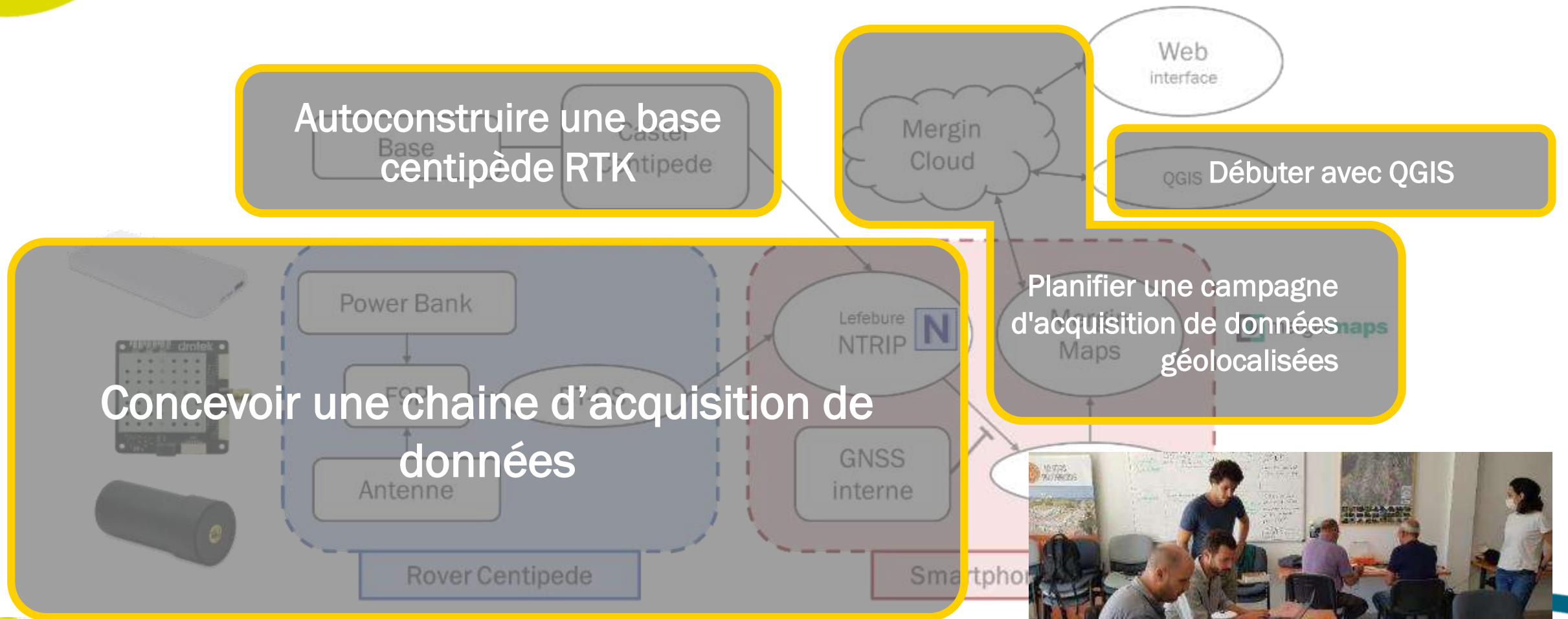
QGIS



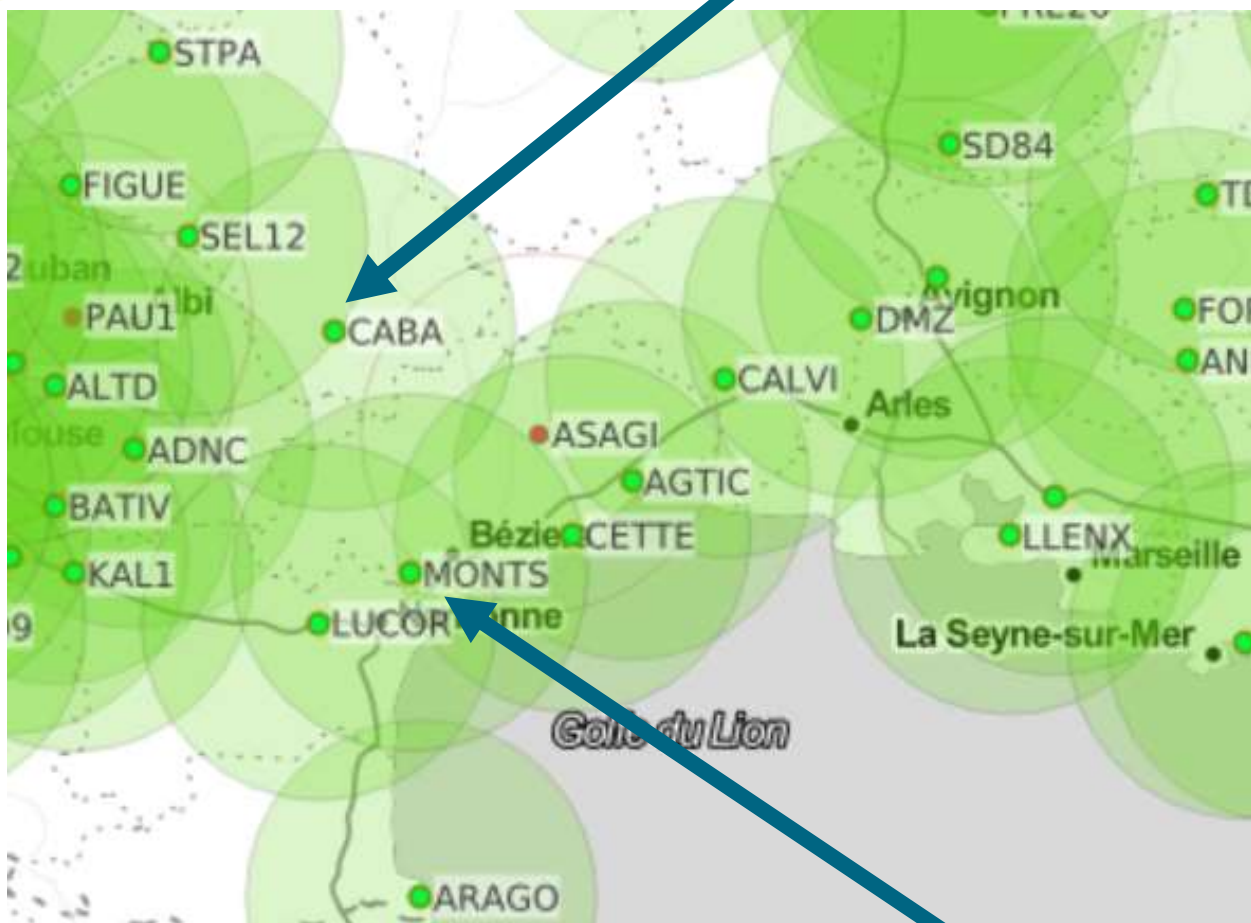
Le système complet auto-construit



Le système complet auto-construit



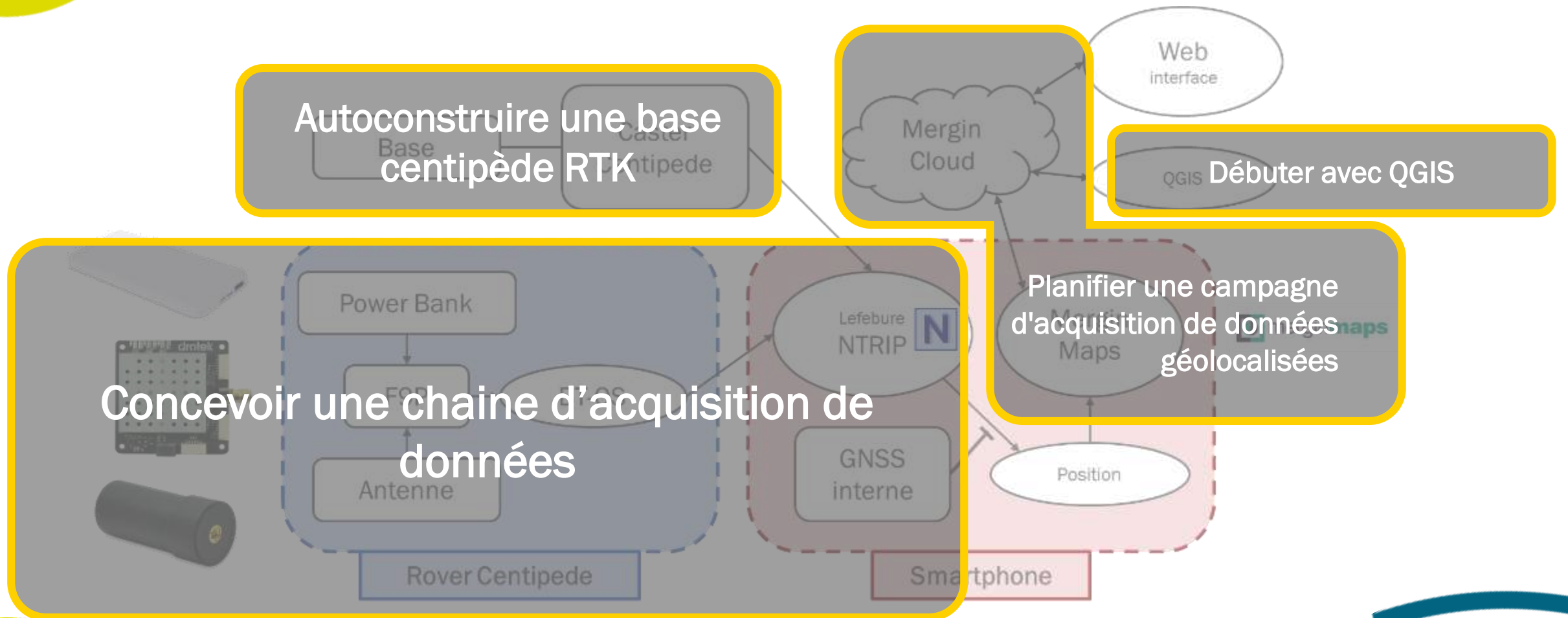
Objectif : compléter le réseau centipède



S'appuyer sur différents acteurs :

- Agriculteurs
- Coopératives
- Négoces agricoles

Le système complet auto-construit



Prochaines dates de formation (1 jour)

Débuter avec QGIS

- Comprendre l'utilité d'un logiciel de carto
- Utiliser l'interface de QGIS et ses grandes fonctionnalités

[Lien inscription](#)

06 Juin 2023

26 Septembre 2023

Lieu : Institut Agro Montpellier

Rover RTK

- Découvrir le potentiel de la technologie RTK
- Faire des acquisitions de point de précision centimétrique

[Lien inscription](#)

04 Avril 2023

13 Juin 2023

Lieu : Institut Agro Montpellier

Mergin Maps

- Créer une chaîne d'acquisition avec un smartphone et QGIS
- Créer des formulaires de saisie adaptés à un usage terrain

[Lien inscription](#)

11 Mai 2023

16 Octobre 2023

Lieu : Institut Agro Montpellier

Autoconstruction base centipède RTK

Date à prévoir

Basile Ploteau

Ingénieur de recherche

Responsable formation
continue

basile.ploteau@supagro.fr

**Merci pour
votre attention**