

BUZET-SUR-BAISE

Vinerobot à l'épreuve des vignes



Le groupe avant la démonstration

Suite à un meeting du groupe robotique tenu à Buzet du 20 au 23 juillet, un test grandeur réelle du premier prototype d'un robot a été effectué sur le domaine de Gueyze. L'objectif de Vinerobot est la conception, le développement et le déploiement d'un robot agricole sans pilote. Le Vinerobot devra être capable d'analyser la qualité des grappes et d'évaluer le rendement des parcelles. Il sera utilisé pour contrôler les paramètres tels que le rendement de la vigne, la croissance végétative ou encore l'état de l'eau.

Projet européen

Quatre pays (France, Allemagne, Italie et Espagne) dont huit partenaires (15 PME et 3 organisation de RDT) travaillent à sa réalisation. Le projet, prévu sur trois ans, en est à son 6^e mois d'existence. Et à l'heure de la division des tâches, il est découpé en différents modules de travail. Celui de la robotique est composé des universités de la Rioja, de Geisenheim et Polytechnique de Valencia, ainsi que des entreprises Avanzare, Force, Wall-YE et SIVIS, Vinerobot a reçu plus de 2 millions d'euros

de financement de la part de l'Union Européenne pour la recherche, le développement technologique et la démonstration de ce projet. Les Vignerons de Buzet ont été choisis pour leur implication pour une viti-



Le Vinerobot en démonstration

culture raisonnée, respectueuse de l'environnement et aussi pour leurs innovations

tel la surveillance des vignobles par drones.

Surmonter les difficultés

Sébastien Labail, technicien de la cave des Vignerons de Buzet a détaillé les besoins de la viticulture et les difficultés rencontrées (accidents de terrain, dénivelés, etc.). Il a également servi d'interprète aux intervenants du groupe robotique : Francisco Rovira Mas, Veronica Saiz Rubio de la Polytechnic University of Valencia (Espagne), Enrico Faewzi, Commercial et R&D Director de la société SIVIS basée à Sienne en Italie. Ils ont développé tour à tour, les solutions envisagées par le groupe pour permettre la réception et le transfert des données par GPS ainsi que la cartographie à mettre en place en relation avec un autre groupe qui travaille sur les capteurs. Le français du groupe, Christophe Millot de la société Wall-YE, est le concepteur du porteur en expérimentation. Cette société est déjà célèbre pour son robot V.I.N entièrement autonome qui taille la vigne selon une cartographie de la parcelle travaillée. Reste plus qu'à espérer que Vinerobot soit à la hauteur de son aîné !