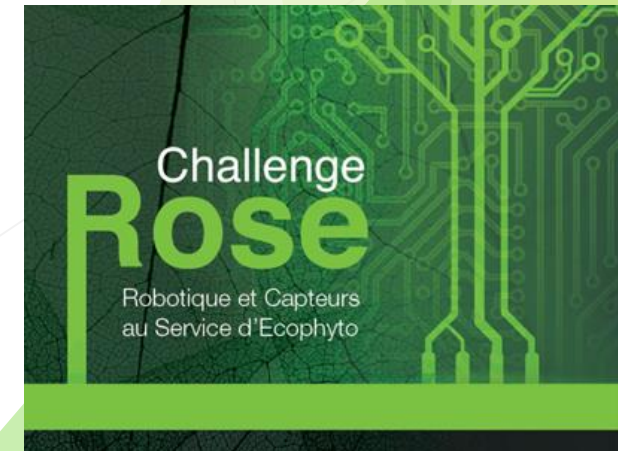






ROSEAU



Consortium Roseau :

Partenaire	Type	Expertise mobilisée pour le projet
 SITIA	SITIA - porteur	PME
	UMR AgroEcologie Equipe Agriculture de Précision	Laboratoire
	IRSEEM - Esigelec Pôle Instrumentation, Informatique et Systèmes	Laboratoire
	Chambres régionales Bretagne et Pays de Loire	Chambre
		<ul style="list-style-type: none"> • Développement robot autonome offroad • Contrôle/commande robotique
		<ul style="list-style-type: none"> • Perception du végétal • Modélisation des développements végétaux
		<ul style="list-style-type: none"> • Navigation autonome offroad • Autonomie, apprentissage
		<ul style="list-style-type: none"> • Terrain de jeu • Conseil en amont, expertise en aval

2. Objectif et approche initiale

Limitier la dépendance
aux produits
phytopharmaceutiques

>

Mieux **observer**, interpréter/décider et
intervenir [...]

>

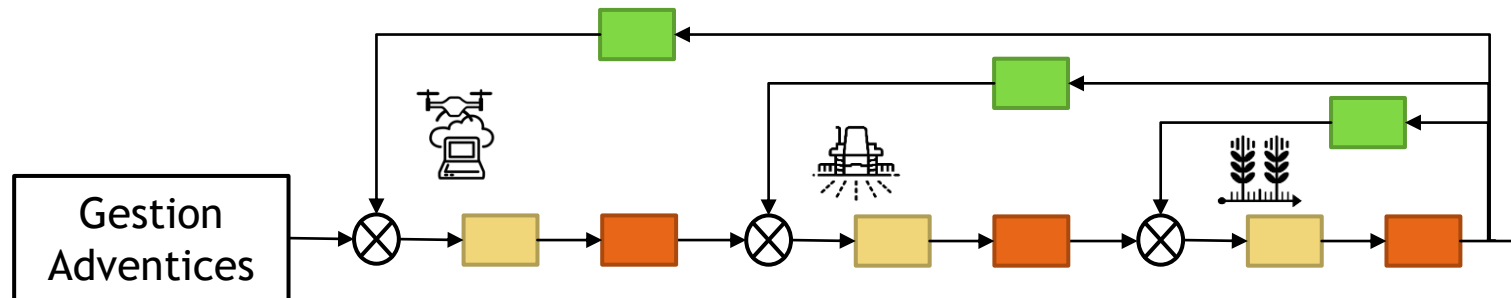
Désherbage intra-rang

- ✓ Etat sanitaire et rendement
- ✓ Recours aux phytos
- ✓ Coûts
- ✓ Intégrité environnement
- ✓ Acceptabilité
- ✓ Risques utilisateurs

Approche

Développer et appliquer des boucles sensorimotrices pour la gestion d'adventices

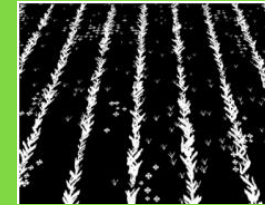
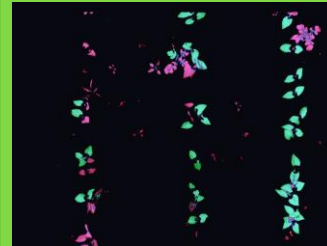
- Depuis l'action de désherbage localisé intra rang
- Jusqu'à la conception de stratégie de désherbage



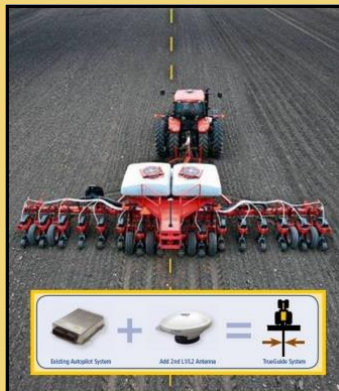
3. Boucle « végétal »



Détection position plantes d'intérêt et adventices



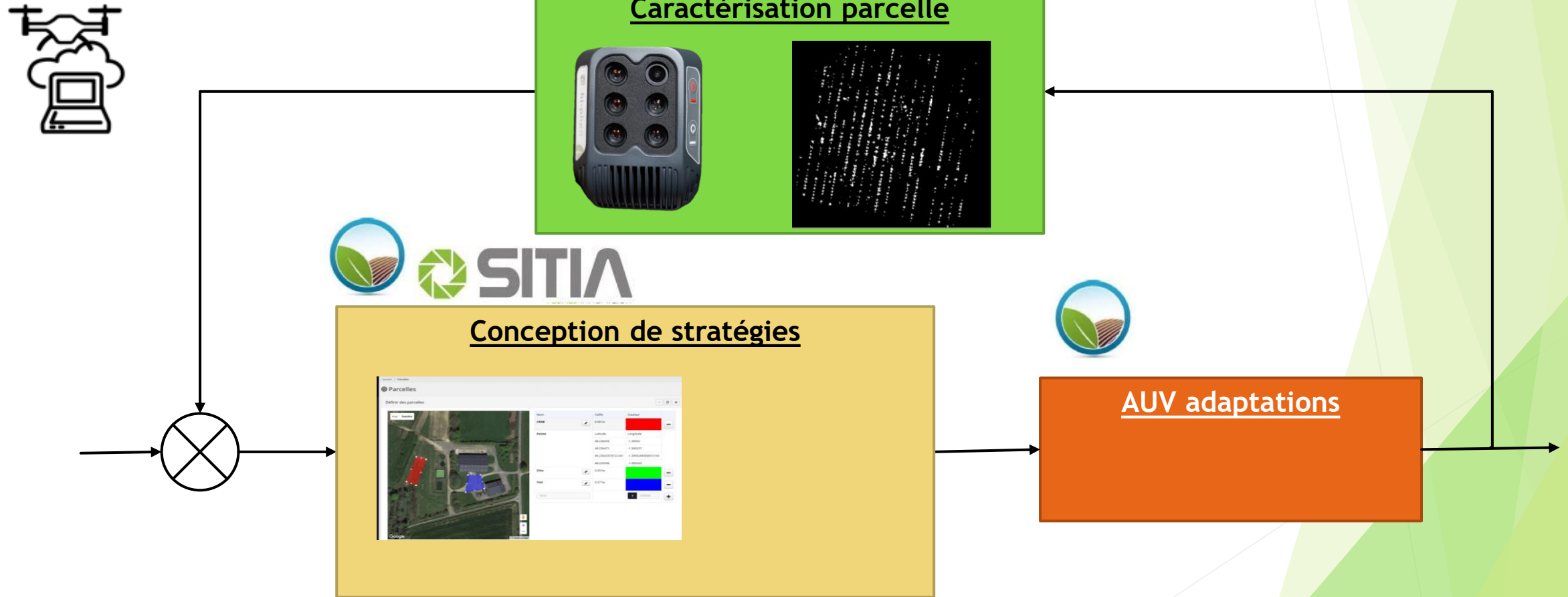
Travail et Navigation basés outil



Désherbage méca/chem legumes & gdes cultures



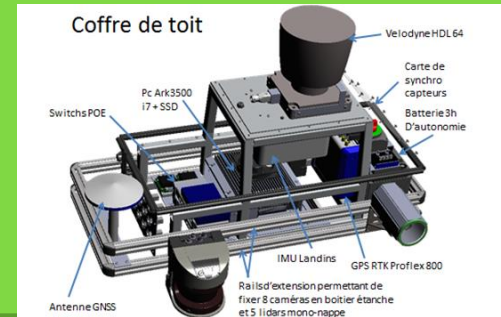
4. Boucle « parcelle »



5. Boucle « robot »



Perception Offroad



Autonomie contextuelle - Process monitoring



Adaptations UGV



