

TRAVAIL DU SOL

Le robot Romax Viti trace son chemin

En partenariat avec TecDron, spécialiste des robots pompiers, Christophe Négrier a créé, en deux ans, un robot chenillard interligne viticole.



CHRISTOPHE NÉGRIER

La robotique fait son chemin en viticulture et les acteurs présents sur ce créneau se diversifient. Après Bakus, Trektor et Ted, voici Romax Viti. Aux manettes de cette jeune société basée à Lamothe-Montravel, en Dordogne, Christophe Négrier, un entrepreneur polyvalent. Celui qui opère auprès des vigneron pour la conception de sites Internet vitrines et marchands depuis près de vingt ans, s'est lancé en 2018 dans la conception d'un robot

viticole en partenariat avec TecDron. « Dans d'autres secteurs, la robotisation est parfaitement maîtrisée. Je me suis donc rapproché de TecDron, une société française reconnue pour ses robots intervenant sur les incendies. Sur la base d'un de leur robot à la robustesse éprouvée, nous avons conçu Romax Viti », détaille Christophe Négrier, qui supervise la programmation du robot pour la navigation autonome de Romax Viti dans les rangs de vigne.

EN TEST DANS LES VIGNES
Contrairement aux modèles sur le marché, Romax Viti est un robot interligne monté sur chenilles. Avec une largeur hors tout de 90 cm, il est adapté à des vignes semi-larges à partir d'1,50 m. Côté poids, la version finale devrait peser 1,2 tonne. L'acquisition d'un Romax Viti ne nécessite pas de renouveler ses équipements de travail du sol, car il est équipé d'un relevage trois points standards. « Le robot, actuellement visible

dans nos vidéos, est celui en développement, servant à valider nos programmes et nos capteurs. Il est testé dans trois domaines : château de France, à Pessac-Léognan, château Saint-Méry, dans le Minervois, et château Étang des Colombes, dans les Corbières. En 2020, nous l'avons testé attelé avec une charrue qui se relève hydrauliquement et automatiquement en bout de rang. La prochaine version sera équipée d'une prise de force, complète Christophe Négrier. Il y aura alors deux moteurs, un pour le déplacement du robot, un autre pour la prise de force. Tout sera alimenté sur batteries Lithium-ion qui, en plus de générer de l'électricité, servent de contre-poids pour l'attelage d'outils. Si nous arrivons à collecter les derniers fonds nécessaires à la commercialisation, nous pouvons envisager une mise sur le marché en 2021, avec un prix d'environ 200 000 euros. »

Séverine Favre

TÉMOIGNAGE

Christophe Gualco, château Étang des Colombes (Aude)

Trois jours à l'épreuve

« Des essais du robot Romax Viti se sont déroulés sur trois jours au château, pour affiner les réglages. J'étais dubitatif et curieux à la fois avant de le voir fonctionner. Je l'ai mis à l'épreuve sur une parcelle argilo-calcaire caillouteuse avec un léger dévers. Le sol est régulièrement travaillé, mais lors du passage du robot, aucun travail mécanique préalable n'avait été fait. J'ai été agréablement surpris du résultat. Le robot attelé avec une charrue de 400 kg a fait du bon travail. La résistance à l'effort est impressionnante. Pour aller plus loin dans le test, on a fait passer le robot dans une parcelle voisine. Le sol y était plus dur et l'objectif était que la charrue travaille à 15 cm de profondeur. On ne l'a pas ménagé et il s'en est bien sorti, dans le travail du sol et la navigation autonome. »

PLAN DE RELANCE

Les aides au renouvellement des agroéquipements sont disponibles

Le plan de relance de l'économie française voulu par le Gouvernement comprend un volet sur l'agriculture. Des aides sont notamment prévues pour les viticulteurs.

Ces aides s'appliquent sur l'achat de matériel neuf permettant une réduction d'intrants selon une liste prédéfinie, très large.

Sont éligibles :

- les buses permettant de réduire la dérive ;
- les équipements permettant de réduire la dérive à la pulvérisation comme les pulvérisateurs équipés de panneaux récupérateurs et les équipements en face par face à jet porté ;
- les équipements de substitution à l'usage de produits phyto. Tous les outils de désherbage mécanique, thermique et électrique sont éligibles sur ou sous le rang (tondeuse, rouleau, charrue, intercepts à lame...). Les robots

autonomes de désherbage sont éligibles. Dans cette catégorie, on retrouve aussi les effeuilleuses, les écimeuses, les épampreuses, les semoirs, les stations météo, les effaroucheurs d'oiseaux. Les équipements de coupe de tronçon par GPS, de coupe de rampe de pulvérisation individuelle buse par buse ou par tronçon (PWM) et le débit proportionnel à l'avancement (DPAE) sont éligibles ;

- le matériel d'épandage de fertilisants. On retrouve dans cette catégorie les épandeurs à fumier viticole sur enjambeur ou tracteur interligne ;
- le matériel de précision et notamment le matériel tracté permettant un épandage localisé d'engrais en surface ou enfouis ;
- les matériels bénéficiant de la labellisation « Performance Pulvé » dès lors qu'ils ont obtenu une classe de 1 à 4. Ne sont pas éligibles les matériels déjà financés dans le cadre des PCAE.

L'enveloppe de 135 millions d'euros est nationale et fonctionne sur le principe du « premier arrivé, premier

servi ». Géré par FranceAgriMer, le dispositif est ouvert depuis le 4 janvier dernier. Les demandes sont à faire en téléprocédure jusqu'au 31 décembre 2022, si l'enveloppe n'est pas consommée avant.

Le taux d'aide varie de 20 à 40 % selon les équipements. Une bonification de 10 points est prévue pour les jeunes agriculteurs et les Cuma. Le plafond des dépenses éligibles est fixé à 40 000 euros par demande, sauf exception pour les Cuma. Un montant minimal des dépenses est aussi fixé à 2 000 euros par demande. Le viticulteur ne peut déposer qu'une seule demande pouvant comprendre plusieurs matériels.

Attention, lors de la validation de la demande d'aide dans la téléprocédure, le demandeur reçoit par courriel un accusé de réception valant autorisation d'achat. Mais cette notification ne préjuge pas de l'attribution d'une subvention in fine par FranceAgriMer.

Séverine Favre

La procédure est détaillée sur le site de FranceAgriMer.



IMAGODIE STOCK