









Le marché aux idées : faites le plein d'idées terrain

Réduire la pénibilité du lavage en porcherie avec un robot



Robot roulant, fonctionnant généralement sur batterie, équipé d'un ou de deux bras, articulés ou non selon les modèles



Appareil compact pour circuler le long des couloirs des salles



Orientation des buses haute pression à 300° pour le lavage du plafond (optionnel)



Prévoir un temps pour programmer chacune des salles avant le lavage











Caractéristiques techniques

- Equipé de perches rétractables ou motorisées : généralement, portée depuis le couloir jusqu'à 6 m
- Lavage des plafonds possible (optionnel)
- · Plusieurs largeurs disponibles selon les modèles, mais plus facile à installer sur des couloirs d'au moins 70 cm de large
- · Appareil connecté et programmable : il peut travailler de nuit puis envoyer un signal une fois la tâche terminée ou se mettre en défaut en cas de problème.



Points de vigilance dans la mise en œuvre

- · Certains aménagements de cases/salles sont difficilement compatibles avec l'utilisation d'un robot : poteaux suisses trop rapprochés, poteaux renfort de cloisons, descentes d'aliment...
- → Contraintes à intégrer sur les bâtiments neufs
- Peu de retour sur les consommations d'eau, la durée de vie réelle des pièces ou équipements et le coût du SAV
- Pression en sortie de buse très élevée (180 à 220 bars) donc attention à l'usure ou à la dégradation des matériaux
- → Selon la programmation initiale, le robot peut insister trop fortement ou de trop près sur certains éléments de la case



Intérêts

- Réduction de la pénibilité du travail et gain de temps
- → Argument pouvant peser dans le recrutement de salarié ou l'installation d'un jeune
- · Lavage de la partie la plus sale par le robot et lavage de finition pour l'opérateur plus facile et moins contraignant
- Retour sur investissement rapide, selon l'utilisation du robot

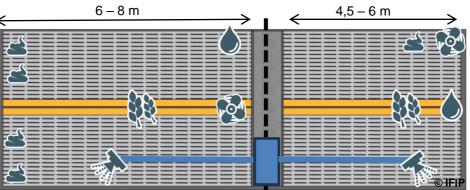
Contraintes

- Prévoir de repasser manuellement pour finaliser le lavage (≈ 70 - 90% du travail est réalisé par le robot)
- · Temps de programmation pour chaque configuration de salle parfois conséquent, selon la complexité l'hétérogénéité des salles et le modèle choisi
- Robot lourd et encombrant à déplacer d'une salle à l'autre s'il n'est pas équipé d'un système permettant de le faire avancer sans le pousser

Deux exemples d'aménagement de case compatible, ou non, avec l'utilisation d'un robot de lavage (rectangle bleu dans le couloir)



- Case profonde - Obstacles
- long du couloir de circulation du robot





- Case peu profonde
- Couloir dégagé et sans obstacles





Couloir étroit se terminant en pointe et très encombré (descente d'aliment et d'eau, caisson de ventilation, renfort de cloison...)





Descente de soupe excentrée et abreuvoir en fond de case ou équipé de tuyau démontable avec un raccord rapide

Pour plus d'informations :

yvonnick.rousseliere@ifip.asso.fr / anne-laure.boulestreau-boulay@pl.chambagri.fr / claire.walbecque@bretagne.chambagri.fr







Réalisé en collaboration avec :





