



Journée d'automne de l'AFZ Elevage de précision

Compte-rendu de discussions

Intervention de David Saunier et Thomas Decers

Valorisation des automates pour un retour immédiat aux éleveurs

Question du public :

Quand on voit la taille des jeux de données collectés, comment allez-vous réinstaurer la rapidité des échanges et celle de l'intervention sur le terrain ?

David Saunier et Thomas Decers, France Conseil Elevage :

Aujourd'hui, on est encore concentrés sur la captation des données, et on est en train de construire des modèles pour pouvoir la rendre. Le problème c'est qu'on ne peut pas la rendre sur les logiciels des éleveurs, donc on est obligés de créer des interfaces pour leur remettre. En quelque sorte, on crée des « web-éleveurs » pour redonner l'information à l'éleveur. Ils vont lui donner des informations sur l'efficacité de ses animaux, puis indirectement sur l'efficacité de son cheptel. Mais c'est vrai qu'aujourd'hui, au niveau des indicateurs, on est dans une phase où on regarde la donnée avant de pouvoir vraiment commencer à l'exploiter.

Question du public :

A quand un automate pour remplacer l'éleveur ? A quel type d'élevage s'adresse toute cette automatisation ? Est-ce qu'on ne va pas vers une uniformisation des élevages si on veut tendre vers cette collecte de données complètement différente ?

David Saunier et Thomas Decers :

Nous allons vraiment sur des élevages automatisés, mais plutôt des élevages qui ont des indicateurs d'assistance au pilotage. A l'heure actuelle, on fournit des indicateurs qui sont plutôt sur l'analyse du lait, la cétonémie, la gestation, etc. Donc on fournit des rendus aux éleveurs, et l'analyse de ces rendus par la suite est nécessaire. Ce que l'on constate aussi, c'est que le métier d'éleveur est en train d'évoluer. L'éleveur ne se lève plus à 4h du matin pour aller voir les chaleurs. Aujourd'hui quand on voit les gens qui se « robotisent », ils vont vers un système complètement intégré. Le robot d'aujourd'hui permet un gain de temps, et on le voit sur les jeunes qui reprennent des exploitations, et

qui ne veulent plus faire 70 heures de travail par semaine. Une des limites de l'automatisation est qu'il faut qu'elle se fasse de manière homogène sur toutes les contraintes. Si d'un côté le robot permet de gagner du temps à la traite, mais que de l'autre on passe du temps à observer les animaux pour repérer des comportements (chaleur/santé) que l'on aurait vus en salle de traite, on passe un peu à côté de l'intérêt de l'automatisation. Pire, si l'éleveur ne compense pas le temps d'observation perdu en salle de traite, alors là on perd complètement en performance.

Question du public :

Donc le gain de temps est le plus gros retour sur investissement ? Est-ce que vous avez réussi à quantifier d'autres retours ?

David Saunier et Thomas Decers :

Oui. Pour l'éleveur, il y a moins de stress, mais également une moindre pénibilité physique. On voit que les éleveurs font le choix de la robotisation parce qu'ils ne peuvent plus, c'est-à-dire qu'on arrive à une limite qui est aussi physique. Quand ils doivent travailler jusqu'à 55 ou 60 ans, les gens n'ont pas l'énergie des jeunes de 25 ans. On pense que l'automatisation va permettre d'avoir une vie plus « tranquille » pour l'éleveur. Après c'est vrai aussi que ça a un coût, parce que le robot c'est un peu la « Rolls » de la traite.

Question du public :

Est-ce que vous prenez en compte la localisation géographique ? On imagine que pour l'éleveur c'est aussi intéressant de voir ce qu'il se passe dans les élevages qui sont dans le même contexte géographique que lui. Est-ce qu'il y a des systèmes de type cartographie qui se développent ?

David Saunier et Thomas Decers :

On est effectivement dans des « effets groupe », les éleveurs aiment bien se comparer. Il y a déjà des fabricants qui ont proposé des choses pour qu'ils puissent se comparer. Et sur des groupes « éleveur-robot », les éleveurs sont intéressés de voir ce qui se fait à côté, parce que si on reste dans son univers avec un seul mode de fonctionnement, il n'y a plus d'ouverture. Avant il y avait des groupes plus par marques, et maintenant les éleveurs disent « on mélange tout ». Il y a un temps d'ouverture très important, ils apprennent tous ensemble et ils sont très demandeurs. Cependant, il faut en effet leur sortir des indicateurs un peu par groupe, par région.

Question du public :

Donc vous n'avez pas de représentation sur une carte de France, par exemple, pour voir les évolutions ?



David Saunier et Thomas Decers :

On le fait aujourd'hui sur l'alimentation, avec un observatoire d'alimentation national, grâce à la mise en commun des constats d'alimentation des différents élevages. Aujourd'hui c'est plus les éleveurs des régions autres que la Bretagne qui s'inquiètent des performances des bretons (rires). C'est important de se comparer par groupes homogènes pour pouvoir analyser de manière objective son système, mais c'est important de comparer son système à d'autres, de manière à prendre du recul sur sa manière de travailler et à avoir des idées pour optimiser son exploitation.

Question du public :

Est-ce que vous avez des soucis particuliers avec les équipementiers, spécifiquement avec la captation des données sur le robot de traite ? Cela va également arriver avec les distributeurs d'aliments automatiques, je pense que c'est un souci qui va être récurrent, sur ce que peuvent nous fournir les équipementiers en matière de données (ou pas).

David Saunier et Thomas Decers :

En effet on a pas mal de soucis, premièrement il faut savoir que les interfaces datent des années 70 donc ça pose un petit problème. Ensuite, la discussion permet aussi de se demander ce que ça va apporter à l'éleveur. Il ne faut pas se dire seulement qu'on va capter de l'information si on n'arrive pas à la rendre. L'objectif c'est aussi d'aller jusqu'au bout, de voir en surveillant l'animal, en surveillant le robot et en récoltant les données, comment on peut améliorer le fonctionnement du robot. La discussion, elle, est beaucoup plus large, mais aujourd'hui les équipementiers ne veulent pas se positionner. Mais je pense que la prochaine étape ce serait un système où, là, on ferait des échanges de données. Le problème de l'éleveur c'est qu'il faut qu'il rentre des données dans son robot pour qu'il fonctionne, qu'il soit alimenté, et puis il faut qu'il rentre des données en plus à côté. Et aujourd'hui l'éleveur en a marre de rentrer ses données dans un automate en 2 fois, et qui plus est dans un automate dont il ne pourra pas sortir les données. Aujourd'hui c'est complètement fermé. Je pense que les fabricants vont commencer à changer, ils n'ont pas la compétence pour aller sur la partie zootechnique, donc il va falloir admettre qu'il faut remettre du monde sur la partie zootechnique, et à un moment donné c'est l'éleveur qui va choisir.

Question du public :

Quel succès voyez-vous à ce déploiement, et quelles limites, quelles barrières voyez-vous auprès des éleveurs ?

David Saunier et Thomas Decers :

Les éleveurs sont vraiment très positifs sur ce déploiement, ils attendent des systèmes interconnectés, de pouvoir faire des modifications sur leur système, des choses comme



ça. Donc oui, ils sont très positifs. Aujourd'hui les éleveurs sont en attente de ça. Il faut commencer à les interconnecter tous ensemble.

Question du public :

Et qui est-ce qui freine ce déploiement ?

David Saunier et Thomas Decers :

Ce sont les fabricants qui ne veulent pas ouvrir l'accès aux données.

Propos recueillis par Barbara Fanca, Clément Fossaert et Maxime Le Floch,
étudiants à AgroParisTech (EDEN - Elevages et filières Durables Et iNnovants)

