



Derval



Poisy



Trévarez

CASDAR « Robot de traite et pâturage »

Adaptation de la traite robotisée aux systèmes de production de lait français avec pâturage (plaine et montagne)

■ CONTEXTE GÉNÉRAL

Parce qu'ils peuvent répondre à de réelles préoccupations de main-d'œuvre et d'amélioration des conditions de travail, de plus en plus de robots de traite sont installés depuis 10 ans en France : en 2010, 2 % des exploitations laitières en sont ainsi équipées (soit environ 2000 robots). Parallèlement, les contextes économique et réglementaire incitent les éleveurs laitiers à viser l'autonomie alimentaire, notamment en valorisant le pâturage qui demeure l'aliment le moins coûteux, lorsque les conditions sont favorables à la pousse de l'herbe. Par ailleurs, il apparaît important de préserver les prairies car elles présentent de réelles vertus environnementales (préservation de la biodiversité, qualité de l'eau). Se pose alors logiquement la question de la compatibilité entre une conduite du troupeau laitier au pâturage et l'utilisation d'un robot de traite. C'est pour acquérir des références technico-économiques sur ce sujet que s'engage, en 2010, le programme CASDAR « Robot de traite et pâturage ».

■ OBJECTIFS DU PROGRAMME CASDAR « ROBOT DE TRAITÉ ET PÂTURAGE »

Ce programme a pour objectif de tester la faisabilité et l'efficacité de la combinaison de la traite robotisée avec la valorisation du pâturage, dans différentes situations :

- en zone de plaine ou en zone de montagne ;
- avec un robot fixe classique ou avec un robot déplaçable situé dans une zone pâturable.

Dans ces conditions de conduite, il s'agira de définir les systèmes de production efficaces tant sur les plans technique et économique que sur l'organisation du travail sur l'exploitation.

■ DISPOSITIF EXPÉRIMENTAL

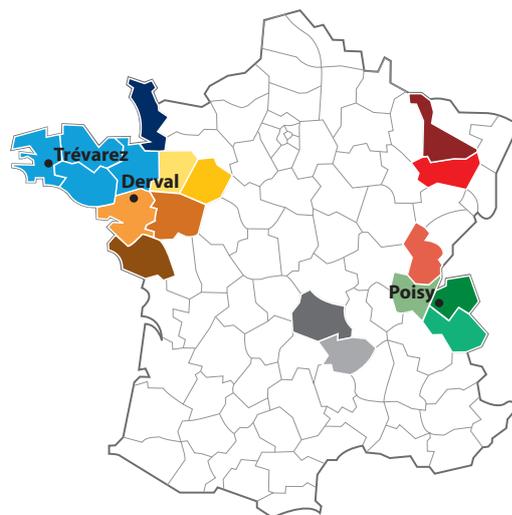
Le programme comporte trois actions :

Action A - Études dans 3 fermes expérimentales dont la complémentarité permet d'étudier trois contextes différents :

- à la station de Trévarez (29) dans un contexte de plaine humide avec un robot déplaçable ;
- à la station de Derval (44) dans un contexte de plaine séchant avec un robot fixe classique ;
- à la station de Poisy (74) dans un contexte de semi-montagne (IGP Tomme de Savoie) avec un robot classique rendu déplaçable.

Au cours de cette action, l'organisation du parcellaire, la conduite du pâturage et la « déplaçabilité » du robot seront particulièrement étudiées.

Action B - Suivi de 21 fermes-pilotes réparties dans 18 départements du Grand-Ouest, du Massif Central, du Nord-Est et des Alpes (cf. carte ci-contre). Dans le cadre des actions A et B, différentes solutions techniques (celles éprouvées dans les stations ou celles mises en œuvre dans les fermes) seront testées afin de vérifier lesquelles favorisent une bonne



| | | |
|-------|-----------|-------|
| CA 53 | CRAB - PH | CA 88 |
| CA 72 | CA 50 | CL 39 |
| CA 44 | EDE 63 | CA 01 |
| CA 49 | CA 43 | CA 73 |
| CA 85 | CA 57 | CA 74 |



Avec le soutien financier de :

avec la contribution financière du compte d'affectation spéciale "Développement agricole et rural"

CASDAR « Robot de traite et pâturage »

Adaptation de la traite robotisée aux systèmes de production de lait français avec pâturage (plaine et montagne)

fréquentation du robot quand les animaux sont au pâturage. Par ailleurs, un prototype de robot mobile (développé actuellement uniquement aux Pays-Bas et au Danemark), destiné à être déplacé pour permettre la valorisation de parcelles non accessibles aux vaches en lactation depuis le siège de l'exploitation, sera évalué et le cas échéant adapté aux contextes de plaine et de montagne.

Action C - Transfert des connaissances acquises dans le cadre des actions A et B, sous forme d'un mode d'emploi pour une gestion optimale du pâturage combiné au robot de traite.

Les données collectées et analysées, dans le cadre des actions A et B, sont les suivantes :

| Circulation des animaux | Production laitière | Gestion du pâturage | Organisation du travail | Données économiques | Environnement |
|---|---|--|---|--|--|
| <ul style="list-style-type: none">• Fréquentation du robot (nombre de passages)• Comportement• Vaches laitières à ramener• Refus de traite | <ul style="list-style-type: none">• Quantité de lait• Composition du lait• Cellules | <ul style="list-style-type: none">• Planning• Organisation du parcellaire• Ingestion• Rendement | <ul style="list-style-type: none">• Temps de travail• Répartition des activités• Pénibilité• Flexibilité | <ul style="list-style-type: none">• Investissement• Fonctionnement• Coût alimentaire | <ul style="list-style-type: none">• Eau• Énergie• Bien-être• Gestion des effluents• Spécificités montagne, IGP |

■ PRODUCTIONS ATTENDUES

- Acquisition de références techniques et économiques.
- Document de vulgarisation à destination des éleveurs laitiers (du type « mode d'emploi »).

■ PARTENAIRES

Partenariat français

Ce programme mobilise les partenaires français suivants :

- les Chambres d'Agriculture 01, 43, 44, 49, 50, 53, 57, 72, 73, 74, 85 et 88, la CRA Bretagne-Pôle Herbivores et la CRA Pays de la Loire, l'EDE 63, le CL 39 et le Centre d'Élevage de Poisy ;
- l'INRA UMR PL, l'UMT RIEL et le RMT « Bâtiments du futur » ;
- FNCL, FNIL, CNIEL, COFIT, FCE, GIE LV Bretagne, CRA Auvergne et Rhône-Alp'Élevage, pour le Comité de Pilotage.

Partenariat international

Ce programme bénéficie du partenariat scientifique de ASG Wageningen (Pays-Bas), de l'Université d'Aarhus et de la Danish Cattle Federation (Danemark), de l'Université d'Uppsala (Suède), du DairyNZ (Nouvelle-Zélande), du Bavarian Research Center for Agriculture (Allemagne) et de Teagasc (Irlande).

■ CALENDRIER

Lancé en janvier 2010 pour une durée de 3 ans, ce programme CASDAR prendra fin en décembre 2012.

CONTACTS

Animateurs :

Valérie BROCARD & Vincent CORBET

Institut de l'Élevage - BP 85225 - 35652 Le Rheu cedex

Tél. 02 99 14 77 27

Mél. valerie.brocard@inst-elevage.asso.fr ou vincent.corbet@inst-elevage.asso.fr

