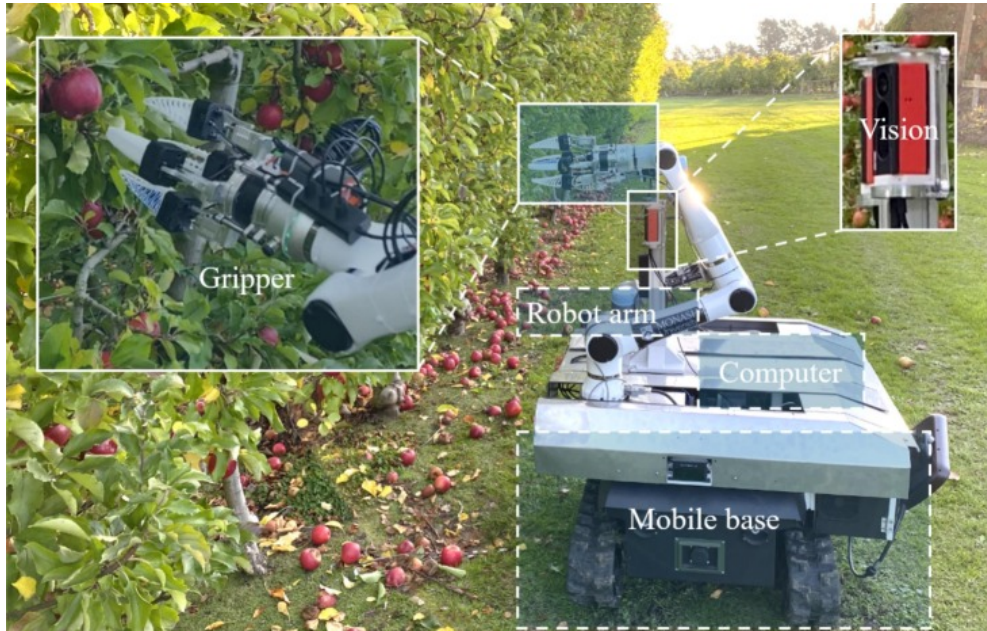


Inspection en temps réel des fruits par le robot cueilleur

31 mars 2025



Un article de la revue *Computers and Electronics in Agriculture*, paru en mars 2025, décrit un dispositif innovant, intégré au robot cueilleur, permettant d'inspecter la qualité des fruits avant leur récolte. Chacun des 4 doigts de la pince de préhension du robot est équipé d'une petite caméra. La rotation de la pince autour du fruit permet de capturer différentes perspectives et ainsi de couvrir une grande surface du fruit. Les images sont traitées en temps réel par un algorithme d'intelligence artificielle, pour détecter la présence de défauts sur les fruits et éviter de cueillir ceux qui sont abîmés. Un test en conditions réelles a confirmé la haute fiabilité du dispositif pour détecter les défauts sur les pommes. Plusieurs améliorations restent cependant à apporter, comme la classification des défauts détectés ou la vitesse de l'ensemble du processus « inspection et cueillette » avoisinant actuellement 10 secondes par pomme.

Source : [Computers and Electronics in Agriculture](#)