

Jumeau numérique robotisé pour la gestion du pâturage

30 mai 2025



Un article scientifique publié en avril 2025 dans *Journal of Field Robotics*, propose un cadre conceptuel et méthodologique pour le développement de jumeaux numériques, réplique virtuelle d'un système physique, directement intégrés aux robots agricoles. Un robot autonome, au cœur de ce système technologique, collecte les informations et les interprète afin de planifier les opérations à réaliser et les adapter en temps réel. Un cas d'usage – la conduite intelligente du pâturage – est exposé comme preuve de concept et mis partiellement en œuvre sur le terrain. À partir de données collectées dans l'environnement et dans le troupeau, un robot autonome guide les animaux pour éviter le surpâturage et les orienter vers les zones optimisant leur apport nutritionnel.

Source : [Journal of Field Robotics](#)