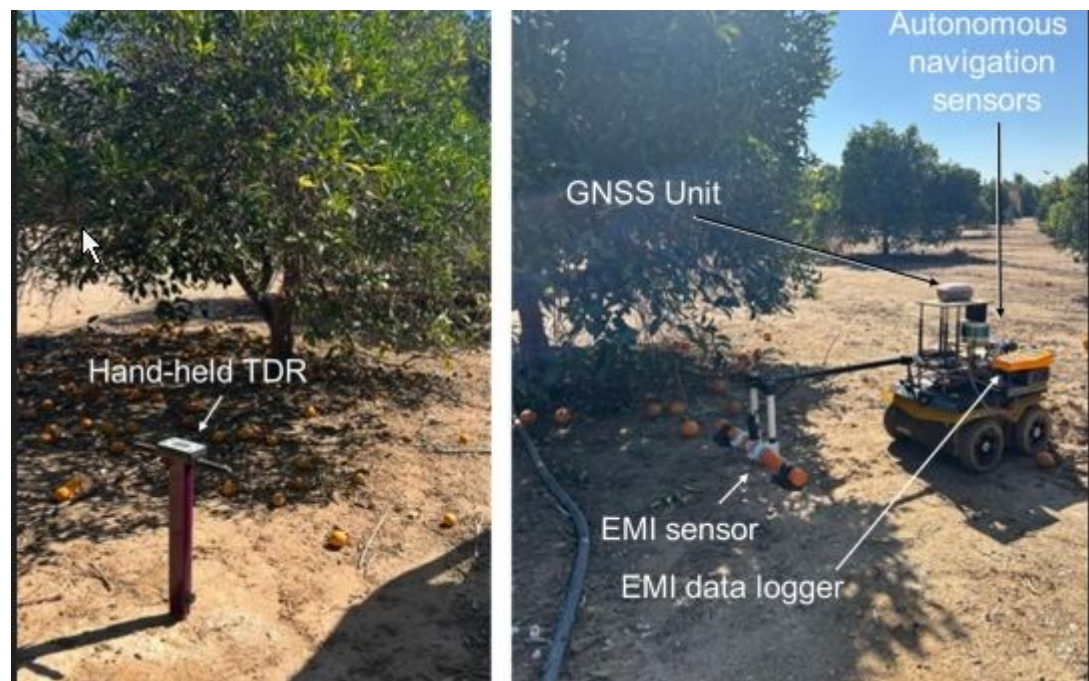


Cartographie robotisée de l'humidité des sols pour l'irrigation

30 juin 2026



Un article d'avril 2026 de la revue *Computers and Electronics in Agriculture* présente une méthode robotisée de cartographie de la teneur en eau du sol, dans des vergers d'agrumes micro-irrigués de Californie. Un robot terrestre équipé d'un capteur à induction électromagnétique parcourt le verger en mesurant en continu la conductivité électrique apparente du sol. Ces mesures géolocalisées sont ensuite intégrées dans un modèle statistique, avec celles obtenues par un nombre limité de capteurs enterrés. Les chercheurs établissent ainsi une cartographie précise de l'humidité du sol à l'échelle du verger. À la différence des capteurs d'humidité fixes, traditionnellement placés à quelques endroits, cette méthode fournit des informations sur la variabilité d'une parcelle dans son intégralité, informations nécessaires à une micro-irrigation de précision.

Jérôme Lerbourg, Centre d'études et de prospective

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