

Global Positionning System (GPS)

Le guidage par GPS a souvent été considéré comme un outil réservé à quelques agriculteurs initiés et pour des applications très spécifiques. Les avancées récentes des nouvelles technologies et de l'électronique embarquée, ainsi que le niveau de technicité important de nombreux agriculteurs, a permis à de nouveaux outils d'aides à la conduite d'entrer sur les exploitations agricoles. La démocratisation récente de ces outils et la baisse relative de leurs tarifs permet aujourd'hui d'envisager leur utilisation dans de nombreux domaines de l'agriculture avec pour objectif l'optimisation des coûts de productions et une réduction des charges de mécanisation.

Quel que soit l'outil embarqué dans le tracteur, il s'agit avant tout d'un équipement en liaison satellitaire qui peut être masqué par des obstacles naturels ou des bâtiments. Le niveau de précision souhaité dépendra donc essentiellement du type de signal reçu. Les différents signaux et leurs corrections seront donc des préalables indispensables à maîtriser avant d'envisager l'achat d'un outil de guidage proprement dit.

Gain de temps par suppression du jalonnage préalable, optimisation des chantiers en grande largeur, meilleure efficacité des traitements par une meilleure gestion des manques et des redouble-

ments, amélioration des débits de chantiers, polyvalence d'utilisation (élevage ou grandes cultures), cartographie, les applications des outils d'aide au guidage sont multiples et chacun peut trouver le système adapté à ses besoins :

Le présent dossier a pour objectif de présenter de façon synthétique le fonctionnement de ces différents outils et de détailler pour chaque système les utilisations possibles :

- **Le guidage assisté**, consiste à donner des informations à l'agriculteur pour suivre un tracé (barre à diodes ou écran,...). Il apporte la précision nécessaire pour des travaux d'épandages et de fertilisation.

- **L'autoguidage** prend le tracteur en main et le chauffeur peut se concentrer sur la machine. Ce système peut être rajouté sur le volant ou directement intégré sur l'hydraulique du tracteur. Il apporte la précision pour des récolte en grande largeur ou des semis.

- **Le système RTK** est un équipement haut de gamme très précis (centimétrique) pour tous types d'interventions culturelles mais principalement sur des cultures à forte valeur ajoutée.

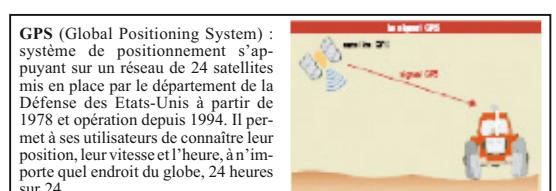
Le GPS (Global Positioning System : Système de Positionnement Global)

Système basé sur les signaux émis par 24 satellites pour donner la position d'un point à tout endroit de la terre, à tout moment, le GPS a été conçu par le Département Américain de la Défense pour donner la posi-



dGPS : qu'est-ce qu'une correction différentielle ?

Le GPS seul ne permet pas de réaliser la plupart des travaux agricoles car la précision est de l'ordre du mètre. Pour améliorer cette précision, il est nécessaire d'utiliser des corrections différentielles.



dGPS (Differential Global Positioning System ou correction différentielle) : cette technique de correction cherche à minimiser les sources d'erreurs qui interviennent dans la transmission du signal GPS (position des satellites, propagation du signal dans l'atmosphère, l'ionosphère...). Le positionnement différentiel s'appuie sur un réseau de récepteurs fixes (stations de références) dont la position exacte est connue. A tout moment, la différence entre les coordonnées absolues du récepteur fixe et ses coordonnées mesurées est connue. Cette différence permet de calculer la correction à appliquer aux coordonnées mesurées sur un récepteur mobile (utilisateur) au même instant. La transmission des corrections au ré-

cepteur mobile peut se faire en passant par un satellite géostationnaire de télécommunication. C'est le cas des signaux Egnos, Omnistar VBS/HP/XP Fugo et Star Fine 1/2 (John Deere).

Six corrections sont disponibles en France

dGPS	Egnos	Omnistar		John Deere
Gratuit	Abt	Abt	Abt	Gratuit Abt
	VBS	XP	HP	SF1 SF2
Precision	30 à 60 cm	20 à 40 cm	15 à 20 cm	5 à 15 cm 20 à 40 cm 5 à 15 cm

Pour les activités agricoles la correction dGPS est obligatoire quel que soit les récepteurs (GPS purs ou GPS et GLONASS).

Cette technique minimise bien sur les sources d'erreurs dans la transmission du signal pour obtenir une précision inférieure à 1m.

La transmission des corrections à utiliser se fait soit directement par une onde radio ou une correction GSM pour

le système RTK (Real Time Kinematic), soit en passant par un satellite géostationnaire pour le système dGPS (GPS différentiel).

Les signaux Omnistar sont compatibles avec la plupart des récepteurs GPS (Trimble, Raven, Top Con, Eco mulch, Dickey John,...). Par contre les signaux StarFire (SF) ne peuvent être utilisés que par les récepteurs GPS John Deere.

Principe de base du guidage par GPS

Que ce soit le système de guidage utilisé, le principe de base consiste à définir une consigne de référence (cap à suivre), puis le système embarqué se charge alors de tracer des parallèles à la ligne de référence (tenant en compte la largeur de l'outil)

Plus le nombre de satellite est important, meilleure est la précision (données par le GDOP). Avec le GPS, on peut couramment capter les signaux de 8 à 9 satellites. La précision est liée à la répartition spatiale des satellites. La présence des satellites proches de l'horizontale de la position dégrade la précision.

en utilisant les signaux satellitaires. La ligne de référence ne doit pas forcément être rectiligne.

Dans le cas de l'aide au guidage, le tracteur suit automatiquement les indications du GPS pour réaliser les lignes sans intervention du chauffeur

lignes parallèles à la ligne de référence.

Dans le cas d'un autoguidage, le tracteur suit automatiquement les indications du GPS pour réaliser les lignes sans intervention du chauffeur

Choisir son guidage

Choisir son appareil de guidage est une opération importante.

La première étape consistera à choisir un signal en fonction des travaux

à réaliser, du degré de précision souhaité et de l'investissement souhaité.

La deuxième étape consistera à choisir un dispositif : guidage assisté

	Egnos, SF1, VBS	SF2, HP	RTK
Jalonnage, Épandage, Travaux en planche	Conseillé	Possible mais optimale	Possible mais déconseillé
Travail du sol (Aller/Venir)			
Moisson en grande largeur (1 à 6 m)	Conseillé	Conseillé	Conseillé
Semis			
Travail de précision	Conseillé	Conseillé	Conseillé

L'autoguidage

Affranchissement de la conduite pour une meilleure qualité et rentabilité de travail.

QUELLES CONDITIONS D'UTILISATION ?

- **Precision** : L'autoguidage s'emploie avec une correction différentielle précise. Le système réagit instantanément à la sensibilité du signal. Ainsi, la marge d'erreur dépend uniquement du choix de la correction dGPS et non de la conduite du chauffeur.

- **Vitesse** : pour une vitesse de travail supérieure à 8 km/h et avec une faible ou une bonne précision, l'autoguidage limite les écarts de conduite du chauffeur. Il réagit plus rapidement pour les changements de cap lorsque la vitesse de travail est élevée ou que le signal est précis.

cepteur mobile peut se faire en passant par un satellite géostationnaire de télécommunication. C'est le cas des signaux Egnos, Omnistar VBS/HP/XP Fugo et Star Fine 1/2 (John Deere).

Le guidage assisté

QUELLES CONDITIONS D'UTILISATIONS ?

- **Precision** : le guidage assisté uti-

lise les corrections dont l'erreur maximale est d'environ 30 à 40 cm. Avec des corrections plus précises, le signal est très sensible, et l'utilisateur ne corrige pas assez vite.

- **Largeur** : l'imprécision absolue est moins importante sur de grande largeur de travail. Par exemple, une précision de +/- 30 cm représente une erreur de positionnement de 10 cm (10 %) avec un outil de 3 mètres de largeur de travail. Pour un outil de 9 mètres de travail, cela représente une erreur de positionnement de 3 cm sur 9 mètres de largeur de travail (3 %).

- **Vitesse** : le signal GPS dérive dans le temps. Il se déplace de 30 cm en 30 minutes quel que soit la correction dGPS. Une vitesse ou un temps d'aller-retour trop long augmentent l'erreur. Une vitesse moyenne entre 8 et 15 km/h est adaptée.

lise les corrections dont l'erreur maximale est d'environ 30 à 40 cm. Avec des corrections plus précises, le signal est très sensible, et l'utilisateur ne corrige pas assez vite.

- **Largeur** : l'imprécision absolue est moins importante sur de grande largeur de travail. Par exemple, une précision de +/- 30 cm représente une erreur de positionnement de 10 cm (10 %) avec un outil de 3 mètres de largeur de travail. Pour un outil de 9 mètres de travail, cela représente une erreur de positionnement de 3 cm sur 9 mètres de largeur de travail (3 %).

- **Vitesse** : le signal GPS dérive dans le temps. Il se déplace de 30 cm en 30 minutes quel que soit la correction dGPS. Une vitesse ou un temps d'aller-retour trop long augmentent l'erreur. Une vitesse moyenne entre 8 et 15 km/h est adaptée.

lise les corrections dont l'erreur maximale est d'environ 30 à 40 cm. Avec des corrections plus précises, le signal est très sensible, et l'utilisateur ne corrige pas assez vite.

- **Largeur** : l'imprécision absolue est moins importante sur de grande largeur de travail. Par exemple, une précision de +/- 30 cm représente une erreur de positionnement de 10 cm (10 %) avec un outil de 3 mètres de largeur de travail. Pour un outil de 9 mètres de travail, cela représente une erreur de positionnement de 3 cm sur 9 mètres de largeur de travail (3 %).

- **Vitesse** : le signal GPS dérive dans le temps. Il se déplace de 30 cm en 30 minutes quel que soit la correction dGPS. Une vitesse ou un temps d'aller-retour trop long augmentent l'erreur. Une vitesse moyenne entre 8 et 15 km/h est adaptée.

lise les corrections dont l'erreur maximale est d'environ 30 à 40 cm. Avec des corrections plus précises, le signal est très sensible, et l'utilisateur ne corrige pas assez vite.

- **Largeur** : l'imprécision absolue est moins importante sur de grande largeur de travail. Par exemple, une précision de +/- 30 cm représente une erreur de positionnement de 10 cm (10 %) avec un outil de 3 mètres de largeur de travail. Pour un outil de 9 mètres de travail, cela représente une erreur de positionnement de 3 cm sur 9 mètres de largeur de travail (3 %).

- **Vitesse** : le signal GPS dérive dans le temps. Il se déplace de 30 cm en 30 minutes quel que soit la correction dGPS. Une vitesse ou un temps d'aller-retour trop long augmentent l'erreur. Une vitesse moyenne entre 8 et 15 km/h est adaptée.

lise les corrections dont l'erreur maximale est d'environ 30 à 40 cm. Avec des corrections plus précises, le signal est très sensible, et l'utilisateur ne corrige pas assez vite.

- **Largeur** : l'imprécision absolue est moins importante sur de grande largeur de travail. Par exemple, une précision de +/- 30 cm représente une erreur de positionnement de 10 cm (10 %) avec un outil de 3 mètres de largeur de travail. Pour un outil de 9 mètres de travail, cela représente une erreur de positionnement de 3 cm sur 9 mètres de largeur de travail (3 %).

- **Vitesse** : le signal GPS dérive dans le temps. Il se déplace de 30 cm en 30 minutes quel que soit la correction dGPS. Une vitesse ou un temps d'aller-retour trop long augmentent l'erreur. Une vitesse moyenne entre 8 et 15 km/h est adaptée.

lise les corrections dont l'erreur maximale est d'environ 30 à 40 cm. Avec des corrections plus précises, le signal est très sensible, et l'utilisateur ne corrige pas assez vite.

- **Largeur** : l'imprécision absolue est moins importante sur de grande largeur de travail. Par exemple, une précision de +/- 30 cm représente une erreur de positionnement de 10 cm (10 %) avec un outil de 3 mètres de largeur de travail. Pour un outil de 9 mètres de travail, cela représente une erreur de positionnement de 3 cm sur 9 mètres de largeur de travail (3 %).

- **Vitesse** : le signal GPS dérive dans le temps. Il se déplace de 30 cm en 30 minutes quel que soit la correction dGPS. Une vitesse ou un temps d'aller-retour trop long augmentent l'erreur. Une vitesse moyenne entre 8 et 15 km/h est adaptée.

lise les corrections dont l'erreur maximale est d'environ 30 à 40 cm. Avec des corrections plus précises, le signal est très sensible, et l'utilisateur ne corrige pas assez vite.

- **Largeur** : l'imprécision absolue est moins importante sur de grande largeur de travail. Par exemple, une précision de +/- 30 cm représente une erreur de positionnement de 10 cm (10 %) avec un outil de 3 mètres de largeur de travail. Pour un outil de 9 mètres de travail, cela représente une erreur de positionnement de 3 cm sur 9 mètres de largeur de travail (3 %).

- **Vitesse** : le signal GPS dérive dans le temps. Il se déplace de 30 cm en 30 minutes quel que soit la correction dGPS. Une vitesse ou un temps d'aller-retour trop long augmentent l'erreur. Une vitesse moyenne entre 8 et 15 km/h est adaptée.

lise les corrections dont l'erreur maximale est d'environ 30 à 40 cm. Avec des corrections plus précises, le signal est très sensible, et l'utilisateur ne corrige pas assez vite.

- **Largeur** : l'imprécision absolue est moins importante sur de grande largeur de travail. Par exemple, une précision de +/- 30 cm représente une erreur de positionnement de 10 cm (10 %) avec un outil de 3 mètres de largeur de travail. Pour un outil de 9 mètres de travail, cela représente une erreur de positionnement de 3 cm sur 9 mètres de largeur de travail (3 %).

- **Vitesse** : le signal GPS dérive dans le temps. Il se déplace de 30 cm en 30 minutes quel que soit la correction dGPS. Une vitesse ou un temps d'aller-retour trop long augmentent l'erreur. Une vitesse moyenne entre 8 et 15 km/h est adaptée.

lise les corrections dont l'erreur maximale est d'environ 30 à 40 cm. Avec des corrections plus précises, le signal est très sensible, et l'utilisateur ne corrige pas assez vite.

- **Largeur** : l'imprécision absolue est moins importante sur de grande largeur de travail. Par exemple, une précision de +/- 30 cm représente une erreur de positionnement de 10 cm (10 %) avec un outil de 3 mètres de largeur de travail. Pour un outil de 9 mètres de travail, cela représente une erreur de positionnement de 3 cm sur 9 mètres de largeur de travail (3 %).

- **Vitesse** : le signal GPS dérive dans le temps. Il se déplace de 30 cm en 30 minutes quel que soit la correction dGPS. Une vitesse ou un temps d'aller-retour trop long augmentent l'erreur. Une vitesse moyenne entre 8 et 15 km/h est adaptée.

lise les corrections dont l'erreur maximale est d'environ 30 à 40 cm. Avec des corrections plus précises, le signal est très sensible, et l'utilisateur ne corrige pas assez vite.

- **Largeur** : l'imprécision absolue est moins importante sur de grande largeur de travail. Par exemple, une précision de +/- 30 cm représente une erreur de positionnement de 10 cm (10 %) avec un outil de 3 mètres de largeur de travail. Pour un outil de 9 mètres de travail, cela représente une erreur de positionnement de 3 cm sur 9 mètres de largeur de travail (3 %).

- **Vitesse** : le signal GPS dérive dans le temps. Il se déplace de 30 cm en 30 minutes quel que soit la correction dGPS. Une vitesse ou un temps d'aller-retour trop long augmentent l'erreur. Une vitesse moyenne entre 8 et 15 km/h est adaptée.

lise les corrections dont l'erreur maximale est d'environ 30 à 40 cm. Avec des corrections plus précises, le signal est très sensible, et l'utilisateur ne corrige pas assez vite.

- **Largeur** : l'imprécision absolue est moins importante sur de grande largeur de travail. Par exemple, une précision de +/- 30 cm représente une erreur de positionnement de 10 cm (10 %) avec un outil de 3 mètres de largeur de travail. Pour un outil de 9 mètres de travail, cela représente une erreur de positionnement de 3 cm sur 9 mètres de largeur de travail (3 %).

- **Vitesse** : le signal GPS dérive dans le temps. Il se déplace de 30 cm en 30