





# Valutazione dell'impiego del diserbo di precisione nei trattamenti di pre-semina in risaia

Francesco Vidotto – Università degli Studi di Torino Gian Luca Rognoni – A.C.R. Progetti s.r.l.













# Strategia **Farm to Fork** (Green Deal Europeo) riduzione del 50% dell'uso di prodotti fitosanitari entro il 2030



#### Diserbo di precisione

Erogazione della miscela erbicida "a macchia" (patch-spraying)

Risparmio di erbicidi in termini economici e ambientali Possibilità di effettuare trattamenti in zone con particolari limitazioni

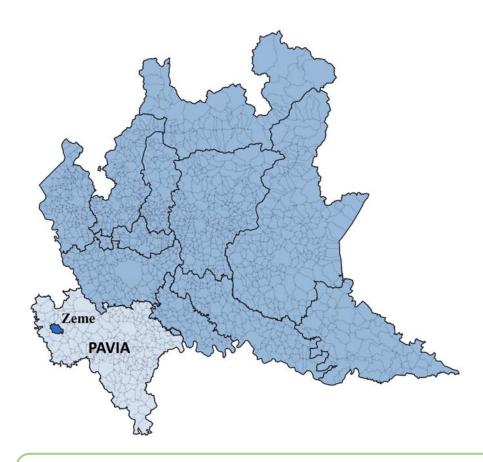


### Obiettivo dello studio

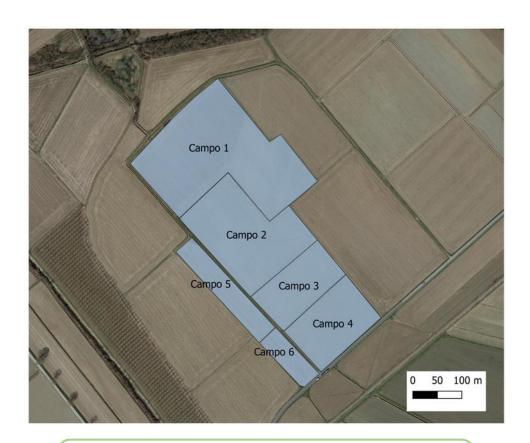
confronto tra il diserbo chimico convenzionale e il diserbo di precisione nella pratica della falsa semina in risaia

## Area di intervento





Azienda Agricola Braggio e Carnevale Miacca situata nel comune di Zeme (PV)



Sei appezzamenti (superficie totale di 14 ha)

## Area di intervento



6 appezzamenti divisi ciascuno in due aree distinte diserbo a macchia diserbo totale 2-4 aree testimone non soggette a diserbo in ciascun appezzamento



## Work flow della sperimentazione



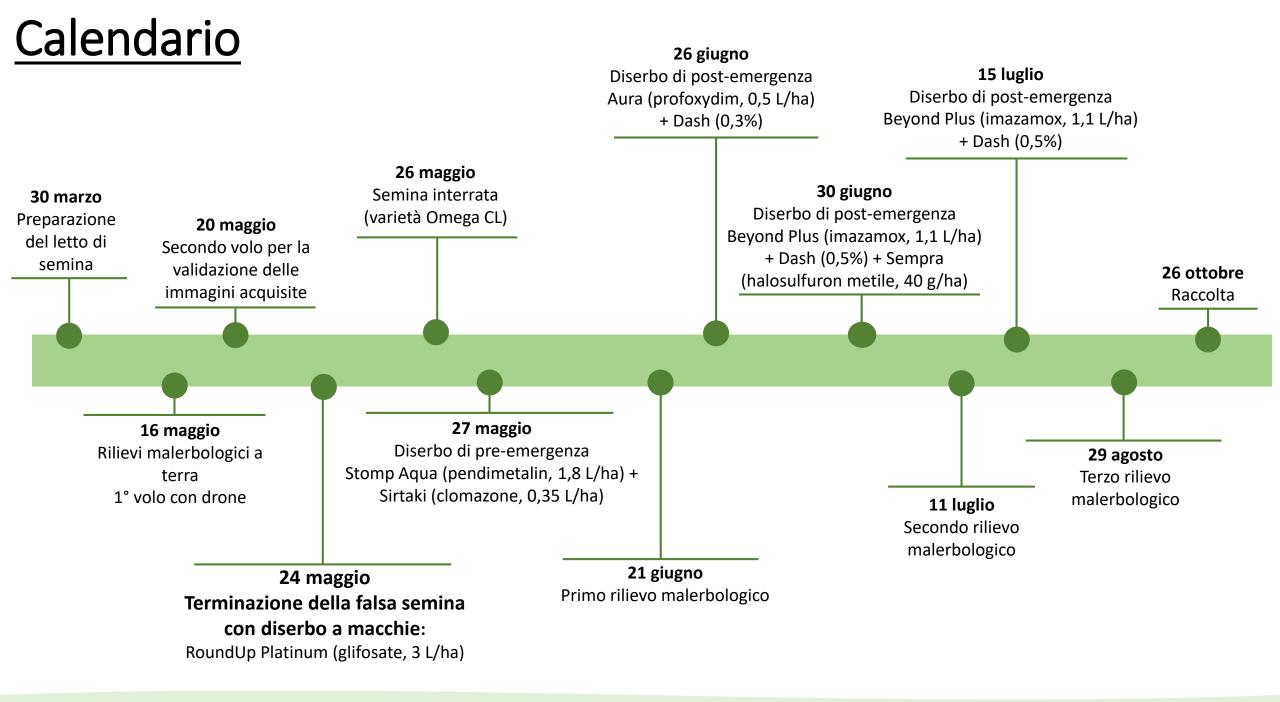
del diserbo di precisione

1.Individuazione spaziale delle infestazioni all'interno degli appezzamenti mediante camere portate da APR (Aeromobili a Pilotaggio Remoto, droni) ed elaborazione del rilievo

3. Creazione di mappe di prescrizione finalizzate alla distribuzione sito-specifica del diserbo di pre-semina all'interno dei singoli appezzamenti



infestazioni mediante rilievi a terra





# 1. <u>Individuazione spaziale delle infestazioni mediante</u> drone ed elaborazione dei rilievi

## Sistema drone / camera



Drone e camera impiegati per il rilievo multispettrale:

- Drone: DJI Matrice RTK;
- Camera: Micasense MX Dual Camera Imaging System (10 bande).

Drone e camera impiegati per il rilievo nel visibile (RGB):

- Drone: DJI Phantom 4 Advanced;
- Camera: camera RGB incorporata nel drone (risoluzione fotografica 20 Megapixel)



drone ed elaborazione dei rilievi

### Il rilievo con APR

#### Caratteristiche del volo:

• Data rilievo: 16/05/2022

• Quota di volo: 70 metri

• Durata del volo: 45 minuti

 Affinamento della georeferenziazione: mediante GPC (Ground Control Point) con l'ausilio di target a terra

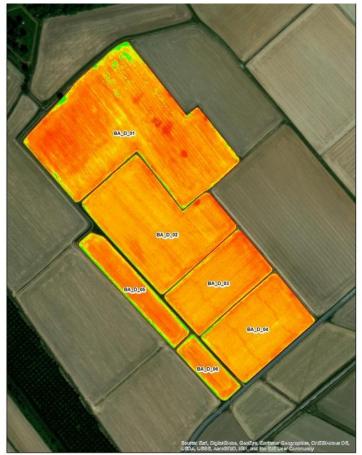


## 1. <u>Individuazione spaziale delle infestazioni mediante</u>

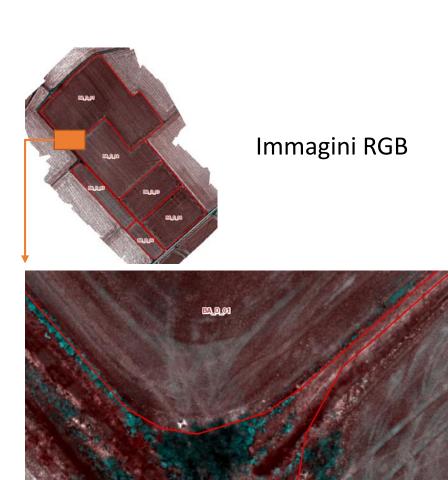


# drone ed elaborazione dei rilievi

## Volo nel visibile e indice NDVI



Indice di vigore NDVI



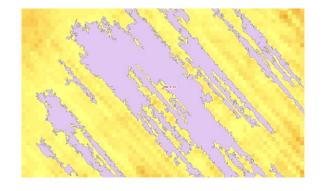


# 1. <u>Individuazione spaziale delle infestazioni mediante</u> drone ed elaborazione dei rilievi

### Elaborazione dei dati

Risoluzione del rilievo al suolo: circa **10 cm** 

Sezione della barra irroratrice: **1 m** 



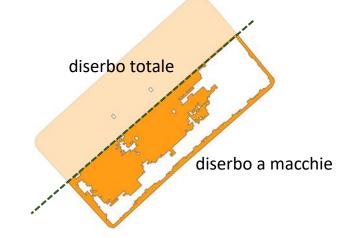


Elaborazione dei dati per ottenere pixel di **1 x 1 m** adeguati alla macchina operatrice utilizzata

Poligoni identificati come suolo nudo classificati come "non campo"



Interruzione della distribuzione della miscela erbicida





# 1. Individuazione spaziale delle infestazioni mediante

drone ed elaborazione dei rilievi

Caratteristiche delle macchine impiegate





- Trattrice John Deere 6230 con guida automatica John Deere Greenstar Gen 4 con precisione SF 3 (+ / - 3 cm);
- Computer di bordo isobus Ag Leader In Command 1200 ;
- Botte irroratrice Bargam Elios 2700 con barra da 24 m suddivisa in 24 sezioni



## 2. Validazione del sistema mediante rilievi a terra

Individuazione a terra di aree a diverso grado di infestazione (alto, medio, basso e nullo)

Delimitazione di 10 aree di riferimento di 6 m² (2 x 3 m) ciascuna:

3 aree ad alta infestazione

3 aree a **media** infestazione

3 aree a bassa infestazione

1 area con dicotiledoni molto grandi







## 2. Validazione del sistema mediante rilievi a terra

#### Rilievo del livello di presenza di infestanti

- Telaio 1 x 1 m suddiviso in 100 quadrati di 10 x 10 cm
- 6 lanci per area
- Individuazione del n° di quadrati occupati (con almeno un'infestante)

 $Copertura\ del\ suolo = \frac{n^{\circ}\ quadrati\ occupati}{100\ quadrati\ totali}$ 

#### Rilievo della densità di infestazione

- Quadrato 50 x 50 cm
- 3 lanci per area
- Conteggio del n° piante/m² di ciascuna area



Quadrato malerbologico 1 x 1 m

## 3. Creazione di mappe di prescrizione



## Rilievo 16/5 – Campi 1, 2 e 5

Flora infestante costituita prevalentemente da riso crodo (area aggiuntiva con *Persicaria* spp. in campo 1: per facilitare l'interpretazione dei valori di NDVI)

Definizione delle classi di infestazione per la validazione del sistema di individuazione spaziale delle infestazioni

Campo	Livello di infestazione	Piante/m²	Copertura (%)
	Alta	292	80
	Media	165,3	64,5
1	Bassa	24	24
	Persicaria spp.	29,3	44
	Alta	606,7	83,8
2	Media	124	29,2
	Bassa	29,3	11,5
	Alta	253,3	88,8
5	Media	165,3	59,5
o del diserbo di pre	cisi <b>ble See</b> trattamenti di pre-semina in r	isaia 52	20,3



## 3. Creazione di mappe di prescrizione

#### Aree ad alta infestazione

Copertura stimata con il quadrato 1 x 1 m: > 80%

Copertura effettiva (calcolata con software Canopeo): **26,5%** 

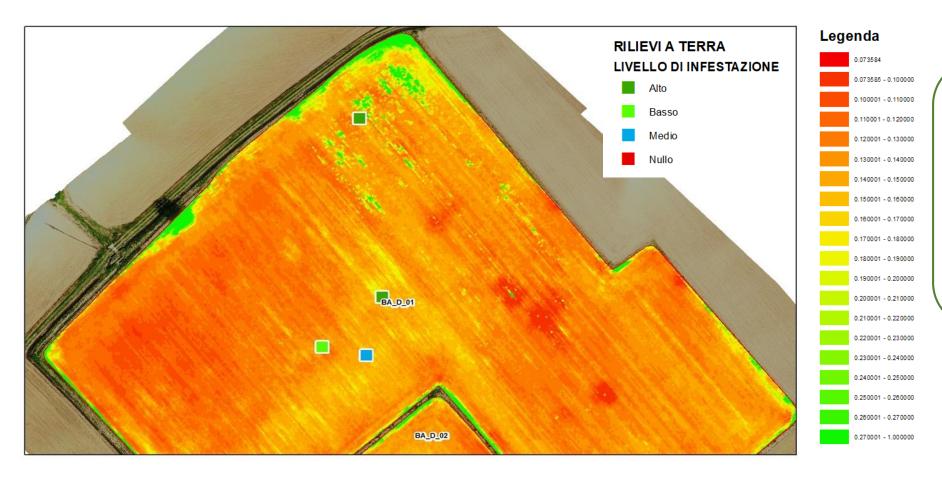




Necessità di individuare un metodo di classificazione adeguato alla successiva correlazione con l'indice NDVI per la scelta di una corretta soglia di intervento

# 3. Creazione di mappe di prescrizione





Buona corrispondenza tra la mappa NDVI prodotta e i rilievi effettuati a terra

Camere 1, 2, 4, 5, 6

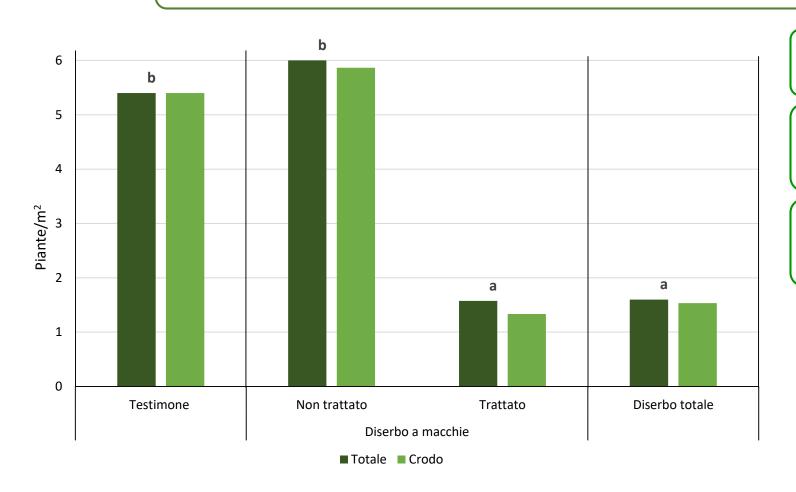
Individuazione del valore soglia di NDVI (intorno a 0,2) sulla base di valutazioni agronomiche

Camera 3

soglia NDVI definita in modo da ottenere 50% di riduzione area trattata



## Rilievo 21/6 (dopo terminazione falsa semina)



Bassa densità di infestazione

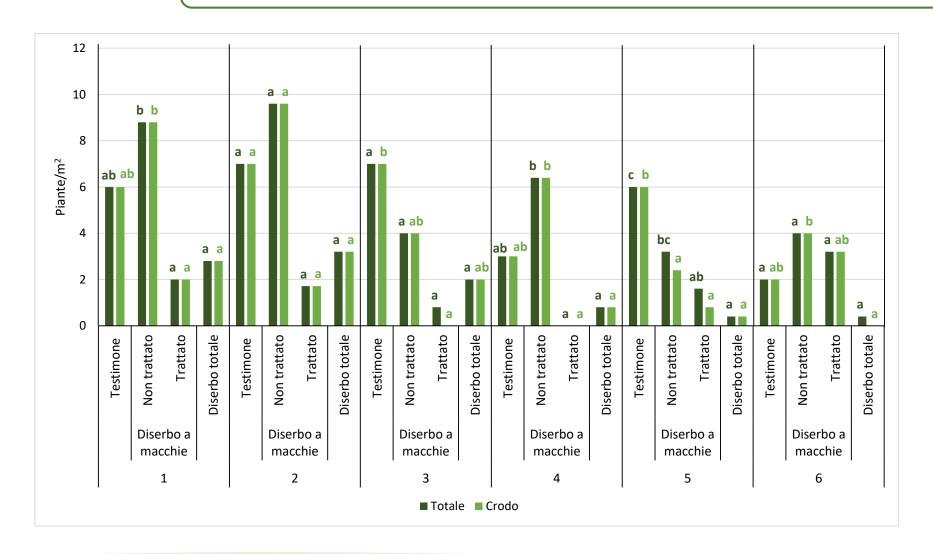
Infestazione prevalentemente dovuta a riso crodo

Buon controllo delle dicotiledoni

Tesi	Crodo/m²	
Diserbo totale	1,5	а
Diserbo a macchie	3,6	b
Testimone	5,4	b



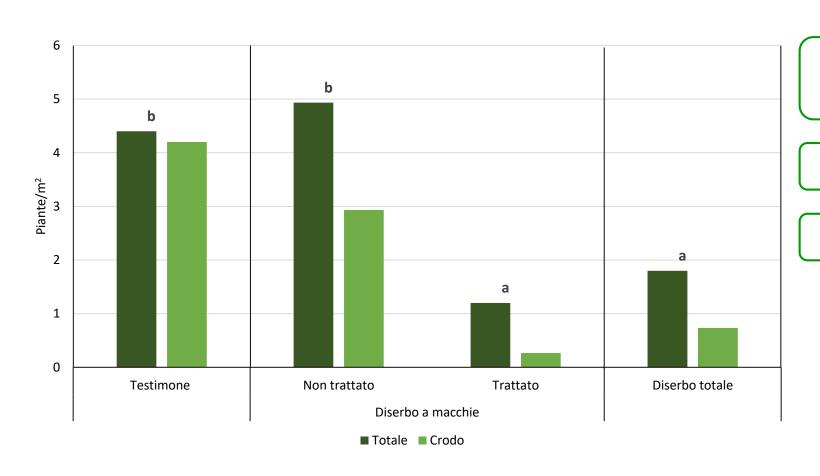
### Rilievo 21/6 (dopo terminazione falsa semina)







Rilievo 29/8 (dopo secondo passaggio di imazamox)



Macchie di riso crodo in alcuni campi per probabile resistenza a imazamox

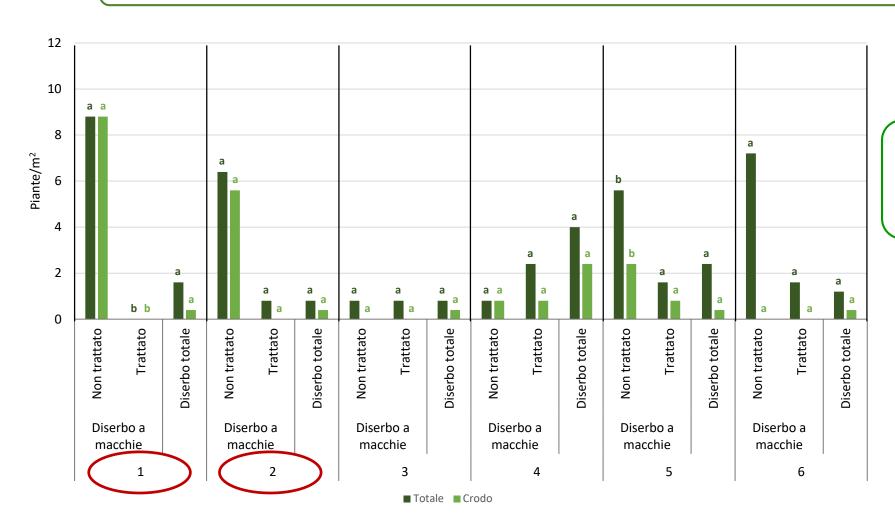
Pochi giavoni ai margini dei campi

Ottimo controllo delle dicotiledoni

Tesi	Crodo/m²	
Diserbo totale	0,7	а
Diserbo a macchie	1,6	а
Testimone	4,2	b



## Rilievo 29/8 (dopo secondo passaggio di imazamox)



Macchie di riso crodo in alcuni campi per probabile resistenza a imazamox



## Risparmio di prodotto

#### Camera 1

Area diserbo a macchie: 3,68 ha

Superficie non trattata: 13%

Risparmio di glifosate: 691 g

Risparmio di formulato commerciale: 1,44 L

#### Camera 2

Area diserbo a macchie: 1,55 ha

Superficie non trattata: 17%

Risparmio di glifosate: 380 g

Risparmio di formulato commerciale: 0,79 L

#### Camera 5

Area diserbo a macchie: 0,58 ha

Superficie non trattata: 19%

Risparmio di glifosate: 160 g

Risparmio di formulato commerciale: 0,33 L

#### Camera 3

Area diserbo a macchie: 0,88 ha

Superficie non trattata: **50%** 

Risparmio di glifosate: 652 g

Risparmio di formulato commerciale: 1,36 L

#### Camera 6

Area diserbo a macchie: 0,29 ha

Superficie non trattata: 7%

Risparmio di glifosate: 30 g

Risparmio di formulato commerciale: 0,06 L

#### Camera 4

Area diserbo a macchie: 1,02 ha

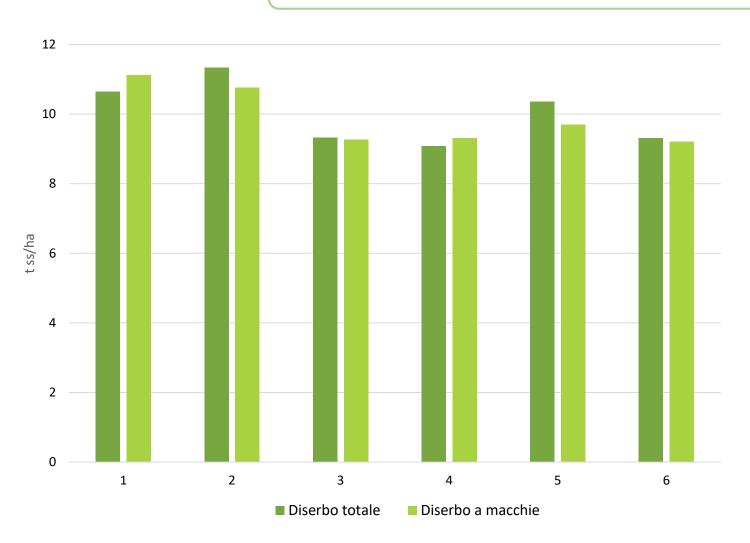
Superficie non trattata: **15%** 

Risparmio di glifosate: 221 g

Risparmio di formulato commerciale: 0,46 L

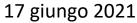


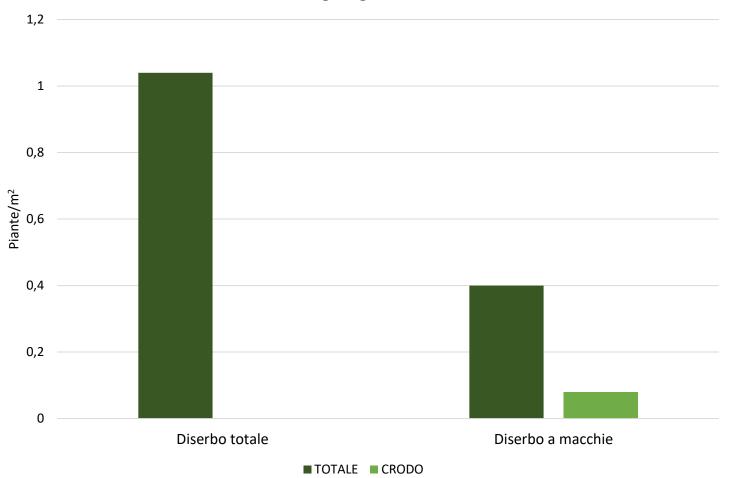




Tesi	t ss/ha
Diserbo totale	10,00
Diserbo a macchie	9,89

### Risultati del 2021





Campo	Risparmio di miscela (%)
Campo 1	1,42
Campo 2	10,85
Campo 3	24,85
Campo 4	17,97
Campo 6	24,64

# Conclusioni



Elevata efficacia del diserbo di precisione nel controllo del riso crodo

Il telerilevamento può rappresentare un ottimo strumento di supporto alle decisioni agronomiche anche nella gestione delle malerbe

Risparmio complessivo di miscela fitoiatrica pari al 19% Possibile contributo significativo al rispetto dei vincoli ambientali a livello aziendale

Possibilità di aumentare il valore soglia di NDVI con un ulteriore risparmio di prodotto

Migliore integrazione fra mezzi chimici e meccanici