



FORMATION USAGE AGRICOLE AVEC UN DRONE D'EPANDAGE DJI AGRAS



OBJECTIFS

Cette formation vise à s'approprier les Drones d'Épandage DJI AGRAS.

OBJECTIFS DE LA FORMATION

- SIG Open Source QGIS.
- Paramétrer les stations fixes et mobiles.
- Créer et modifier les plans de vol.
- Réaliser une mission complète.

PUBLIC CONCERNÉ

Toutes personnes souhaitant maîtriser les drones d'épandage DJI AGRAS

VALIDATION DU STAGE

Formation non diplômante. Remise d'une attestation de validation des compétences acquises lors du stage.

MODALITÉS ET DÉLAI D'ACCÈS

L'inscription est validée au moment de la réception du bon de commande.

PRÉREQUIS

Être détenteur d'une attestation de formation pratique de télépilote de drone professionnel.
Avoir un drone d'épandage pour effectuer la formation.

LIEU

France entière.

EFFECTIF

2 élèves maximum.

DURÉE

3 jours soit 21H

MODALITÉS PÉDAGOGIQUES

- Temps d'échanges entre instructeur et participant(s)
- Présentations (10%)
- Pratique (90%).

ÉVALUATION ET SUIVI PÉDAGOGIQUE

Evaluation de l'action pédagogique

Capacité de l'élève à mener une mission agricole en autonomie.

Évaluation de la satisfaction : à l'issue de la formation un questionnaire sera à compléter par le stagiaire afin de mesurer sa satisfaction.

MATÉRIEL PÉDAGOGIQUE

- Présentations sur ordinateur portable
- Drone DJI AGRAS du/des stagiaires

ACCESSIBILITÉS

Nombreux déplacements à pied, manipulation de charges lourdes.

PROGRAMME DE LA FORMATION

Phase 1

Présentation du canevas SORA et PDRA (EASA)

- Compréhension des besoins client : le plan de traitement (détermination du volume et du débit d'épandage, périodicité)
- Opération : mise en place d'une DZ, distances de sécurité et d'épandage réglementaires, manipulation des produits phytosanitaires, lecture des fiches techniques
- -Spécifications du drone et limitations, éléments constitutifs, nettoyage et entretien
- Configuration générale du drone via l'application MG2
- Gestion des batteries (manipulation, charges rapides et lentes), remplacement à chaud de la batterie

RC (T16)

- Calibration du compas, des pompes et des buses
- Purge du système d'épandage
- Premier vol : check-list, décollage, atterrissages manuels et assistés (RTH), allers sur Start Point et retours vers Home Point rapides

Phase 2

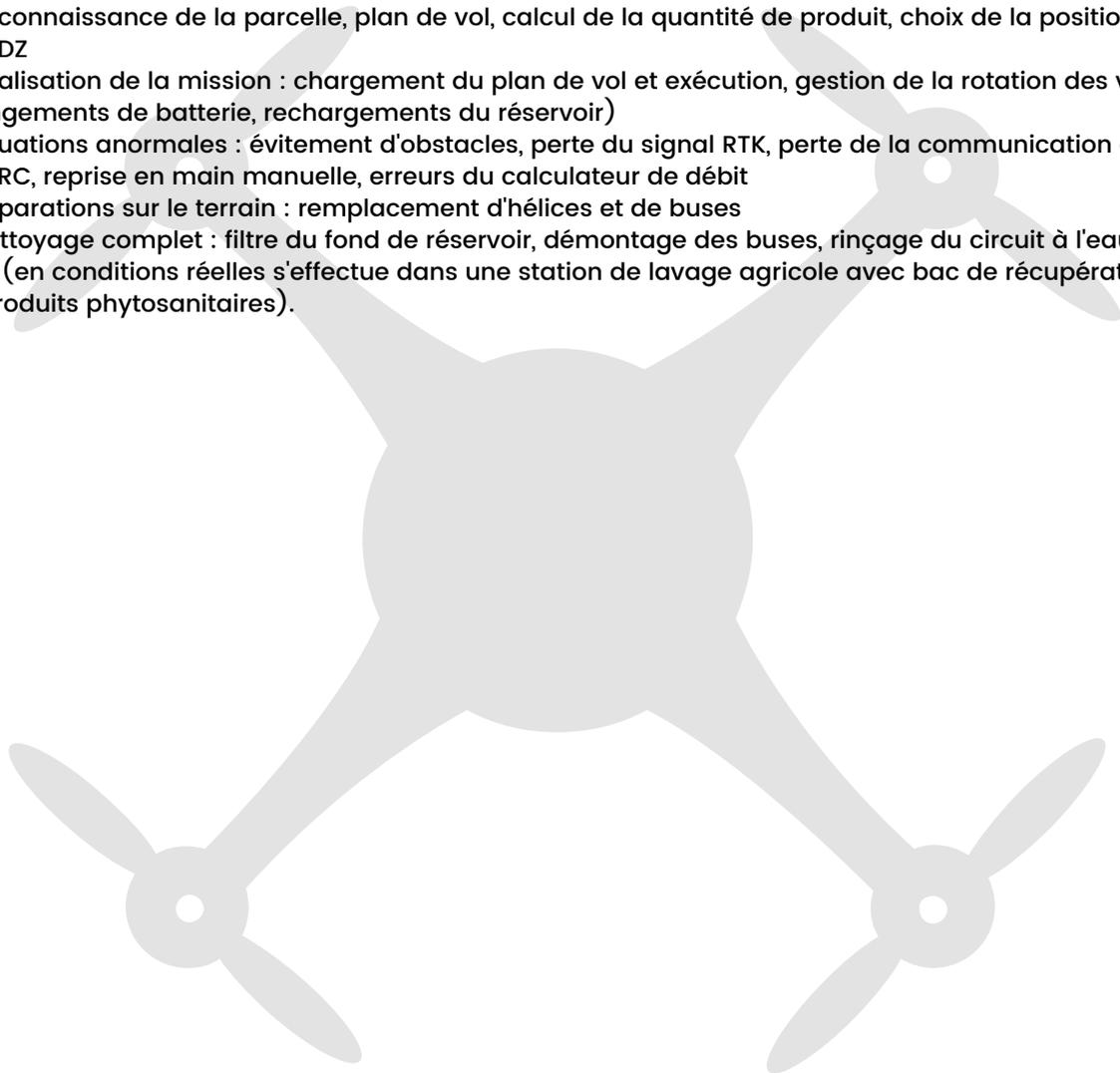
- Paramétrage des stations fixes et mobiles : connexion au réseau RTK via la RC, utilisation optionnelle de la perche D-RTK2
- Présentation des Modes Route, A-B route, Manual et Manual+
- Délimitation d'une parcelle avec l'application MG2 et établissement d'un plan de vol en mode Route :
 - ✓ Walk with RTK
 - ✓ Walk with RC
 - ✓ Evocation du Fly with Aircraft et de DJI Terra
- Modification du plan de vol
- Découverte des autres modes d'opération
- Réalisation d'une mission préprogrammée

PROGRAMME DE LA FORMATION

Phase 3

Mise en œuvre complète :

- Reconnaissance de la parcelle, plan de vol, calcul de la quantité de produit, choix de la position de la DZ
- Réalisation de la mission : chargement du plan de vol et exécution, gestion de la rotation des vols (changements de batterie, rechargements du réservoir)
- Situations anormales : évitement d'obstacles, perte du signal RTK, perte de la communication avec la RC, reprise en main manuelle, erreurs du calculateur de débit
- Réparations sur le terrain : remplacement d'hélices et de buses
- Nettoyage complet : filtre du fond de réservoir, démontage des buses, rinçage du circuit à l'eau claire (en conditions réelles s'effectue dans une station de lavage agricole avec bac de récupération des produits phytosanitaires).



CE PLAN DE FORMATION PEUT ÊTRE MODIFIÉ POUR ÊTRE ADAPTÉ À L'ÉVOLUTION DE L'ÉLÈVE.

RESPONSABLE PÉDAGOGIQUE ET FORMATION

Stéphanie BONNET-SABBAH

stephanie.bonnet@flyingeye.fr

04 89 37 41 84

V2 du 26/09/2022



FLYING EYE SAS au capital de 30.000,00 € – RCS Grasse 850 492 570

Siège social : 80 Route des Lucioles – Espaces de Sophia –
Bâtiment I14 – 06560 Valbonne

«Déclaration d'activité enregistrée sous le numéro 93060860506
auprès du préfet de région de Provence-Alpes-Côte
d'Azur »