Synthèse:

La difficulté première de ce poste est de se positionner près du sol pour attacher la ficelle au pied de la plante. Ce positionnement impose de fortes contraintes au niveau du dos et des membres inférieurs. Ces contraintes sont retrouvées dans les deux modes opératoires Témoin et Robot. On note cependant un appui genoux à terre lors de l'opération Témoin plus contraignant pour les genoux. La position du dos est cependant légèrement moins pénible car l'opérateur se relève régulièrement. L'utilisation du siège tracté par le robot permet de soulager en partie les membres inférieurs et les épaules mais impose des contraintes marquées sur le dos

Modalité Témoin :

- + : permet relever régulièrement et de soulager le dos
- +: l'opérateur gère lui-même sa cadence de travail
- : genoux fortement sollicités (posés au sol)
- : épaules également plus sollicités

Modalité Robot :

- + : sollicitation moindre des épaules et des genoux
- + : donne un rythme de travail
- -: impose une cadence
- : contrainte forte et continue sur le rachis



Nous contacter:

STATION EXPÉRIMENTALE **EN MARAICHAGE (SEHBS)**

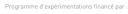
Route du Bono 56400 Auray • Tél 02 97 46 30 80 Mail : sehbs@morbihan.chambagri.fr

www.sehbs.synagri.com



















Station Expérimentale en Maraîchage (SEHBS) • Auray



CULTURE : TOMATES **OPÉRATION CULTURALE: ATTACHE DES PLANTS**

• Densité de plantation : 50 x 50 cm

• Surface de travail : tunnel de 300 m²





Station Expérimentale en Maraîchage (SEHBS) • Auray OPÉRATION CULTURALE : ATTACHE DES PLANTS

Modalité Témoin :

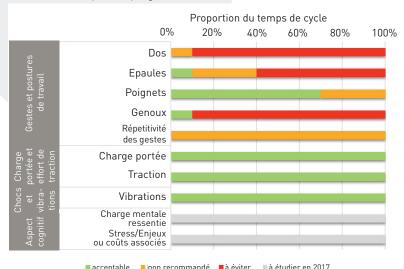


Après avoir fixé les ficelles sur les supports de culture du tunnel, l'opérateur enroule simplement les liens dans le sens des aiguilles d'une montre sur les jeunes plants après plantation. L'opérateur se positionne un genou à terre et se déplace latéralement.



Observation:

L'opérateur se positionne devant chaque plant un genou à terre, le dos courbé, les bras tendus en avant. Le déplacement entre chaque plant est réalisé soit latéralement en gardant un genou à terre soit en se levant, ce qui lui permet de redresser le dos. L'enroulement de la ficelle se fait manuellement par un geste de rotation ample du poignet avec une contrainte modérée.



Modalité Robot :

Description:

L'opérateur se positionne assis sur le siège attelé au robot et se fait tracter à une vitesse déterminée lors de la programmation de ce dernier en mode Parcours. De la même manière que lors de l'opération Témoin, l'opérateur enroule les liens dans le sens des aiguilles d'une montre sur les jeunes plants après plantation.



Observation:

L'opérateur est assis sur le siège tracté et prend ainsi une position genoux pliés à 90° ou plus, dos courbé et bras tendus. Cette posture est contraignante pour l'organisme car elle impose entre autres de courber le dos à plus de 45° tout au long de l'opération sans interruption.

