

P

Polvorització de precisió o variable

En anglès, *Precision Crop Protection*.

La polvorització de precisió o variable inclou totes aquelles tècniques i tecnologies que permeten dur a terme aplicacions de productes fitosanitaris amb dosificació variable per tal d'ajustar les dosis aplicades a les necessitats específiques del cultiu o la plaga o malaltia a tractar. Així, la polvorització de precisió inclou el disseny de tractaments no uniformes així com les tecnologies embarcades als polvoritzadors per a fer-los possible, ja sigui en base a mapes o en base a sensors que treballin en temps real.

*Repositori Digital d'Agricultura de Precisió - www.grap.udl.cat/ca/repositori/ [/sites/Grap/ca/repositori/]
Grup de Recerca en AgròTICa i Agricultura de Precisió - GRAP
Universitat de Lleida / Agrotecnio-CERCA Center*



[<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

Aquesta obra està sota una llicència de Creative Commons Reconeixement-NoComercial-CompartirIgual 4.0 Internacional (CC BY-NC-SA 4.0) [<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

Potential Management Classes

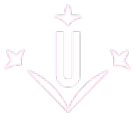
En català, **Classes potencials de maneig**.

Les **Classes potencials de maneig** són el nombre de classes diferents que es poden o es volen diferenciar a l'hora de dur a terme un determinat maneig agronòmic. Per exemple, en el moment de dissenyar una aplicació de fertilitzant en base a un esquema d'**aplicació variable**, l'agricultor/a haurà de decidir quantes dosis diferents voldrà aplicar. En cas d'aplicar una única dosi indicaria que s'opta per un maneig uniforme, és a dir, una sola dosi per a tota la parcel·la. Altrament, es pot optar per 2 o 3 dosis de fertilitzant diferents. Si es disposa d'equips convencionals, no és massa pràctic utilitzar més de 3 classes de maneig. En canvi, si es disposa d'un equip amb tecnologies de dosificació variable, el nombre de classes potencials de maneig pot ser més elevat.

Cal no confondre les **classes potencials de maneig** amb les **zones potencials de maneig**. En una mateixa parcel·la s'hi poden identificar 2 o 3 classes potencials de maneig però les zones de maneig poden ser 2, 3 o moltes més. Si es disposa d'un equip convencional per a dur a terme l'operació, no és convenient utilitzar més de 3 classes de maneig. Tanmateix, si és disposa d'un equip amb **tecnologies de dosificació variable**, es poden fer servir més de 3 classe.

Una vegada definides les classes potencials, és important revisar la seva conveniència i les dimensions de les zones finals. Si el nombre de classes potencials de maneig fa que les zones de maneig siguin massa petites o que la seva amplada o llargada sigui inferior a la resolució de l'equip d'aplicació (amplada o llargada mínima de modificació de dosi) serà convenient reduir-ne el seu nombre.

*Repositori Digital d'Agricultura de Precisió - www.grap.udl.cat/ca/repositori/ [/sites/Grap/ca/repositori/]
Grup de Recerca en AgròTICa i Agricultura de Precisió - GRAP
Universitat de Lleida / Agrotecnio-CERCA Center*



[<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

Aquesta obra està sota una llicència de Creative Commons Reconeixement-NoComercial-CompartirIgual 4.0 Internacional (CC BY-NC-SA 4.0) [<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

Potential Management Zones

En català, **Zones potencials de maneig**.

Les **Zones potencials de maneig** són les zones dins del camp o parcel·la que tenen unes característiques similars o bé del sòl o bé del cultiu o bé d'altres paràmetres en la que es durà a terme un maneig específic, diferent del que es farà en altres zones del mateix camp. Si una determinada parcel·la és suficientment variable, és possible que s'hi puguin delimitar diverses zones de maneig. Realitzar tractaments en base a zones de maneig implica realitzar un maneig variable de la parcel·la donat que a cada zona es realitzarà una acció o s'hi aplicarà una dosi diferent. Tanmateix, una vegada generades les zones potencials de maneig, les dimensions de les zones resultants es revisaran per tal que s'adeqüin a l'equip que finalment farà l'aplicació. Per exemple, no té sentit fer zones més estretes que l'amplada de treball de l'equip o bé de les seves seccions o unitats mínimes de control.

Cal no confondre les **zones de maneig potencial** amb les **classes de maneig potencial**. En una mateixa parcel·la s'hi poden identificar 2 o 3 classes potencials de maneig però les zones de maneig on s'hi apliquen aquestes 2 o 3 classes poden ser 2, 3 o moltes més.

*Repositori Digital d'Agricultura de Precisió - www.grap.udl.cat/ca/repositori/ [[/sites/Grap/ca/repositori/](https://sites/Grap/ca/repositori/)]
Grup de Recerca en AgròTICa i Agricultura de Precisió - GRAP
Universitat de Lleida / Agrotecnio-CERCA Center*



[<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

Aquesta obra està sota una llicència de Creative Commons Reconeixement-NoComercial-CompartirIgual 4.0 Internacional (CC BY-NC-SA 4.0) [<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

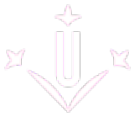
Precision Agriculture

En català, **Agricultura de Precisió**.

Segons la Societat Internacional d'Agricultura de Precisió - ISPA [<https://www.ispag.org/about/definition>], l'Agricultura de Precisió és una estratègia de gestió que recull, processa i analitza dades temporals, espacials i individuals i les combina amb altres informacions per a recolzar les decisions de maneig d'acord amb la variabilitat estimada, i així millorar l'eficiència en l'ús de recursos, la productivitat, la qualitat, la rendibilitat i la sostenibilitat de la producció agrícola.

Una definició més reduïda, igualment oficial, és la següent: *l'Agricultura de Precisió és una estratègia de gestió que considera la variabilitat temporal i espacial per a millorar la sostenibilitat de la producció agrícola.*

*Repositori Digital d'Agricultura de Precisió - www.grap.udl.cat/ca/repositori/ [[/sites/Grap/ca/repositori/](https://sites/Grap/ca/repositori/)]
Grup de Recerca en AgròTICa i Agricultura de Precisió - GRAP
Universitat de Lleida / Agrotecnio-CERCA Center*



[<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

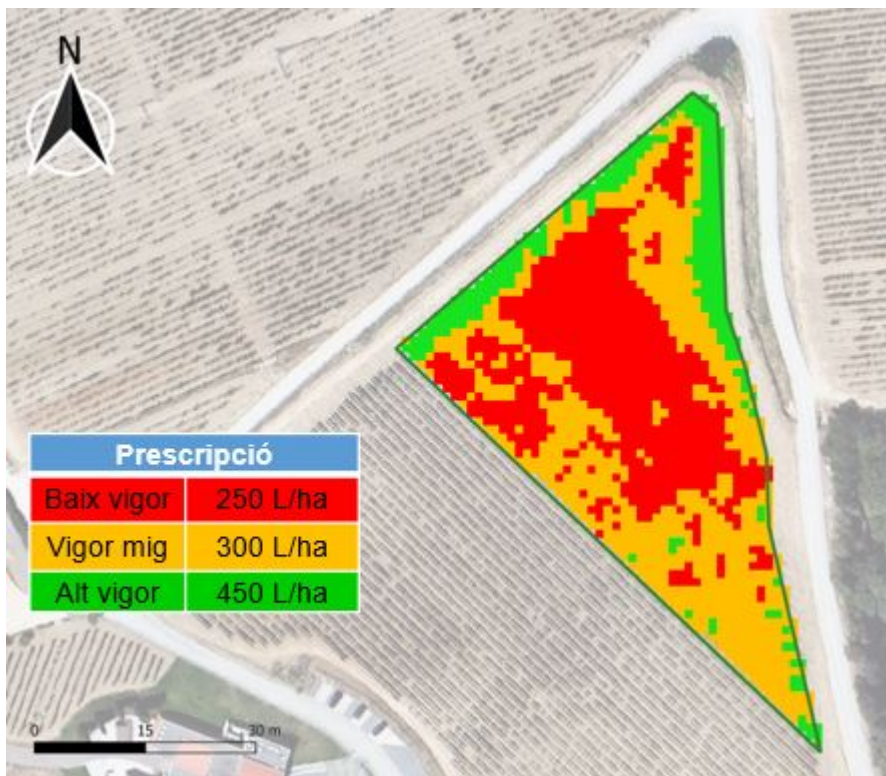
Aquesta obra està sota una llicència de **Creative Commons Reconeixement-NoComercial-CompartirIgual 4.0 Internacional (CC BY-NC-SA 4.0)** [<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

Prescription map

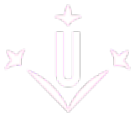
En català, **Mapa de prescripció**.

Un **Mapa de prescripció** és un mapa de superfície (o ràster) d'un camp o parcel·la en el que es delimiten zones diferents en les que s'hi realitzarà un maneig variable específic adaptat a les característiques de cada lloc. Per exemple, es poden fer mapes de prescripció de sembra, de fertilització, de reg o d'aplicació de productes fitosanitari, entre d'altres, on en cada zona hi ha assignada una dosi o actuació diferents d'alguns dels recursos esmentats.

A la figura es pot observar un mapa de prescripció per a l'aplicació de productes fitosanitaris de forma variable d'acord amb les dimensions de la vegetació. La parcel·la en qüestió es va classificar en 3 classes diferents: baix vigor, vigor mig i alt vigor.



*Repositori Digital d'Agricultura de Precisió - www.grap.udl.cat/ca/repositori [[/sites/Grap/ca/repositori/](https://sites/Grap/ca/repositori/)]
Grup de Recerca en AgròTICa i Agricultura de Precisió - GRAP
Universitat de Lleida / Agrotecnio-CERCA Center*



[<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

Aquesta obra està sota una llicència de **Creative Commons Reconeixement-NoComercial-CompartirIgual 4.0 Internacional** (CC BY-NC-SA 4.0) [<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

Proximal sensing

En català, **Detecció pròxima o propera** .

La **Detecció pròxima o propera** consisteix utilitzar sensors per a obtenir mesures amb contacte amb l'objectiu, ja sigui el cultiu, el sòl o algun altre element. Tanmateix, en **Agricultura de Precisió** hi ha la convenció que si un sensor o la plataforma on està embarcat està en contacte amb el terra es considera **detecció pròxima o propera** mentre que si el sensor o plataforma no està en contacte amb el terra es considera **detecció remota**.

*Repositori Digital d'Agricultura de Precisió - www.grap.udl.cat/ca/repositori [[/sites/Grap/ca/repositori/](https://sites/Grap/ca/repositori/)]
Grup de Recerca en AgròTICa i Agricultura de Precisió - GRAP
Universitat de Lleida / Agrotecnio-CERCA Center*



[<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

Aquesta obra està sota una llicència de **Creative Commons Reconeixement-NoComercial-CompartirIgual 4.0 Internacional** (CC BY-NC-SA 4.0) [<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

Precision Horticulture

En català, **Fructicultura de Precisió**.

La **Fructicultura de Precisió** consisteix en aplicar l'estratègia de l'**Agricultura de Precisió** a la fructicultura.

*Repositori Digital d'Agricultura de Precisió - www.grap.udl.cat/ca/repositori [[/sites/Grap/ca/repositori/](https://sites/Grap/ca/repositori/)]
Grup de Recerca en AgròTICa i Agricultura de Precisió - GRAP
Universitat de Lleida / Agrotecnio-CERCA Center*



[<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

Aquesta obra està sota una llicència de **Creative Commons Reconeixement-NoComercial-CompartirIgual 4.0 Internacional** (CC BY-NC-SA 4.0) [<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]