

Capteur de remplissage des conteneurs



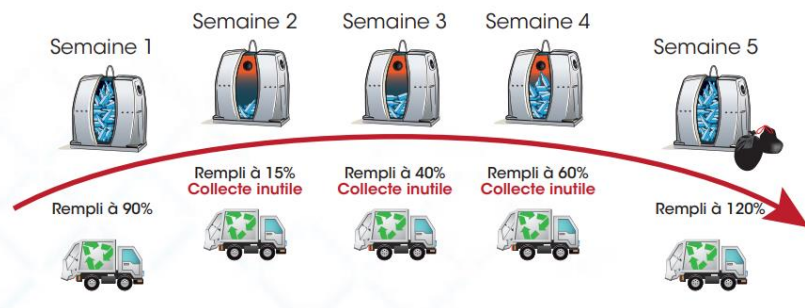
Objectifs:

- Qualitatif: Eviter les débordements
- Réduire les km parcourus et les émissions de Co2
- Optimiser les fréquences de collecte

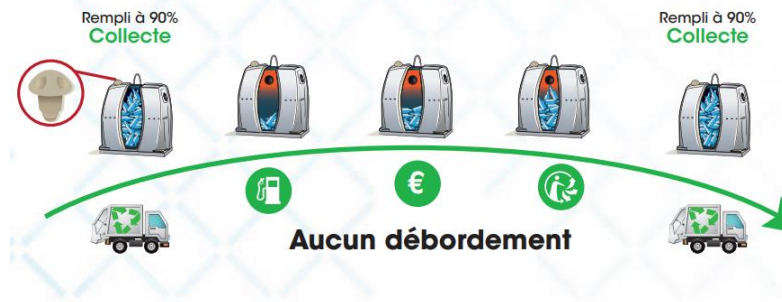
75% du parc équipé,
Objectif 100% fin 2025

Installation d'un capteur dans chacun des 1200 PAV (Point d'Apport Volontaire)
Permet de connaître le taux de remplissage de chaque conteneur aérien comme enterré :
1 mesure par heure

Collecte non optimisée

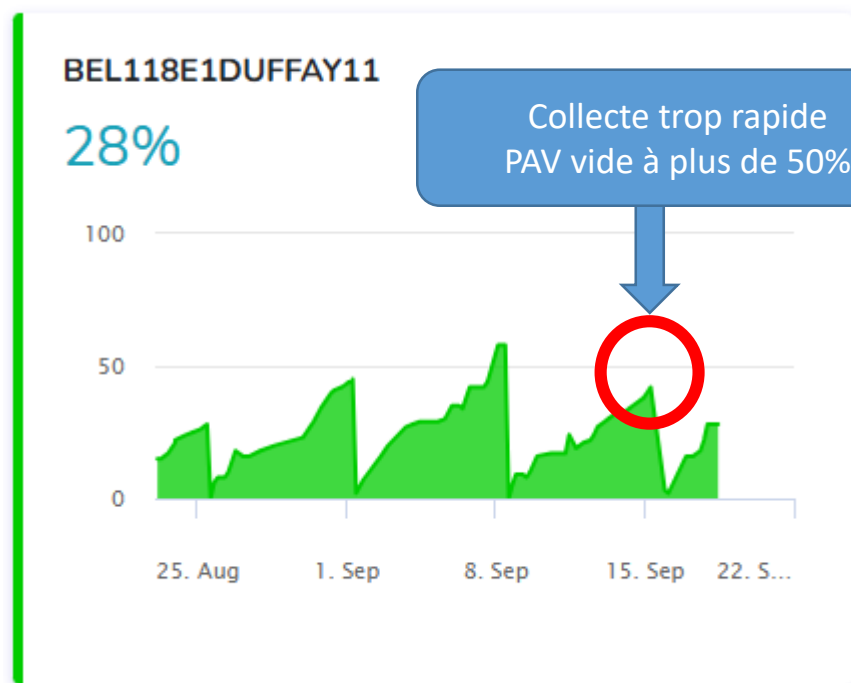


Collecte optimisée



Prédictif en fonction de la vitesse de remplissage détectée dans les mesures précédentes

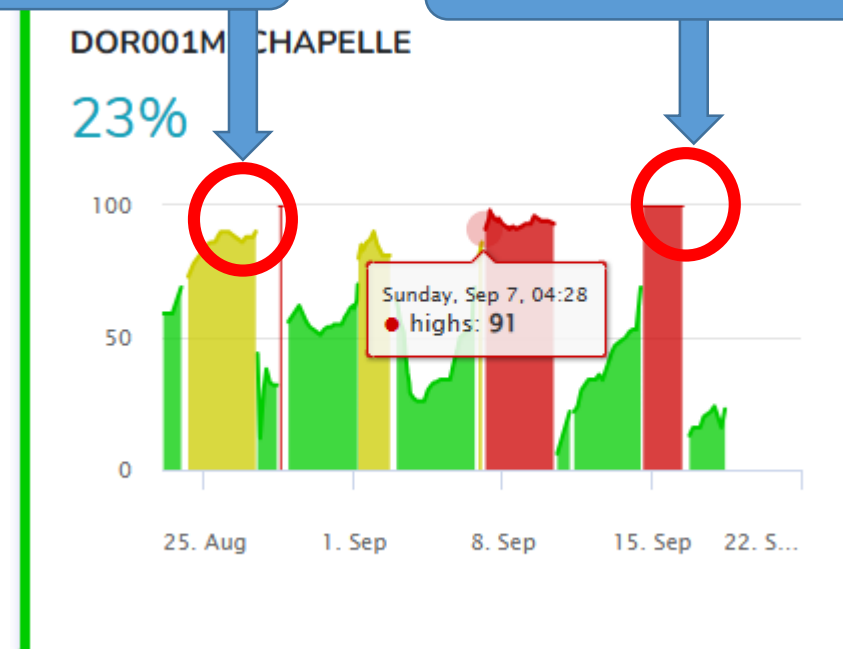
Exemple d'optimisation à venir:



PAV collecté en moyenne à 50% du remplissage
→ Collecte trop fréquente, possibilité de collecter moins souvent sans risque de débordement

Collecte idéale, pas de débordement et PAV plein à 90%

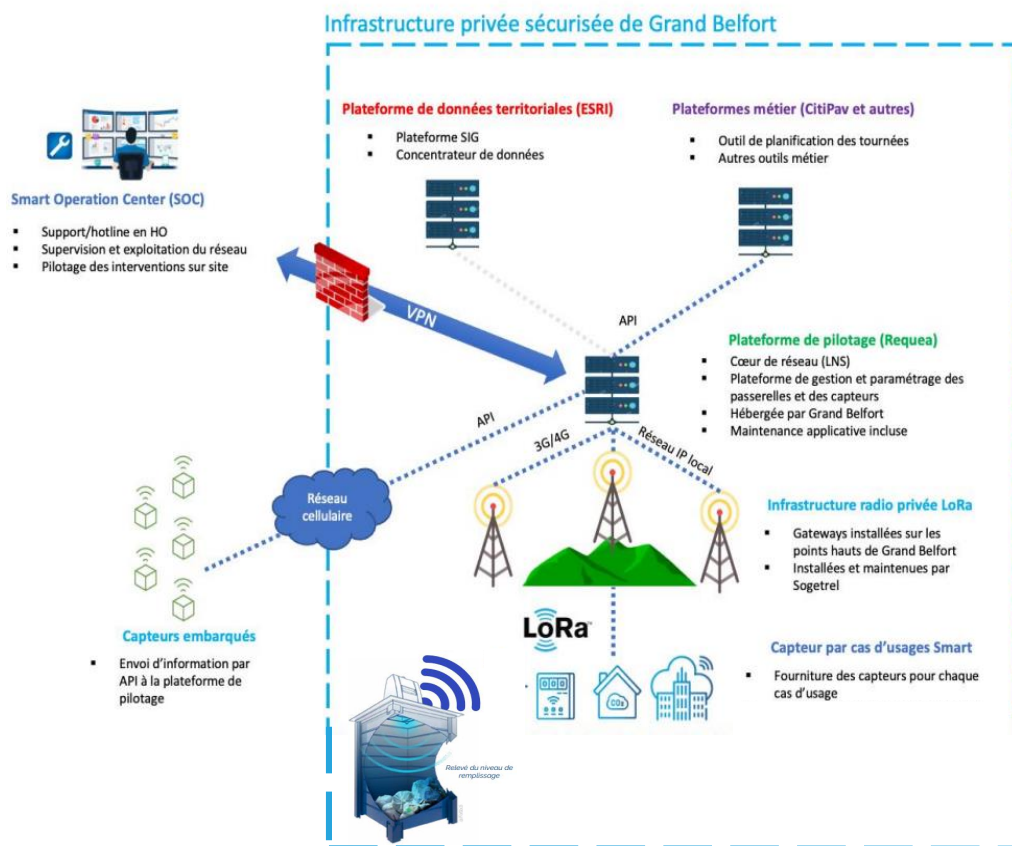
Collecte tardive, débordement probable



PAV collecté en moyenne à 95% du remplissage
avec quelques débordements possibles
→ Collecte pouvant être optimisé pour éviter les débordements

Réseau de communication LORA: longue portée basse consommation

Réseau sans fil longue portée, sécurisé, à basse consommation



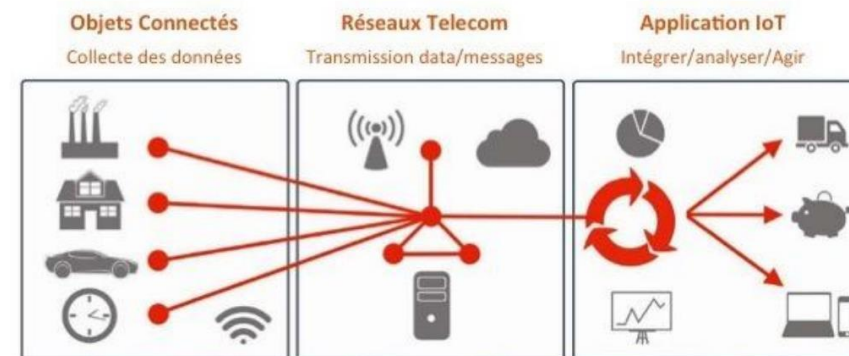
Avec le soutien de la région
dans le cadre des « Territoires
intelligents et durables »



25 antennes sur l'ensemble
du Grand Belfort installées
sur des points hauts

Objectifs:

- Permettre une connexion « iot » (Internet des Objets)
- Couvrir l'ensemble des 52 communes



Disponible pour les capteurs PAV mais aussi des capteurs de
qualité de l'air dans les bâtiments, etc...