

Comprendre les dynamiques de la biodiversité terrestre pour mieux la conserver



© DIDIER THIÉVENIN

Chiffres clés

8 ans (2026 à 2034)

45 millions d'€

Le déclin accéléré des espèces menace l'équilibre des écosystèmes. Pourtant, les plantes et les invertébrés, piliers invisibles de la biodiversité, restent mal connus car peu étudiés. Le programme de recherche Dynabiod se donne pour mission de combler ces lacunes, en mobilisant les dernières innovations pour mieux comprendre les tendances temporelles et spatiales de ces groupes vivants et outiller les décideurs. L'objectif : prédire leur réponse aux pressions humaines et optimiser leur conservation face aux changements à venir.

...

Pour relever ce défi, le programme s'appuie sur des disciplines variées : écologie, génétique, sciences de l'environnement et intelligence artificielle. Dynabiod fait également appel aux sciences participatives. Les collections naturalistes historiques, parfois vieilles de plusieurs siècles, sont mobilisées aux côtés des technologies les plus avancées (ADN environnemental, télédétection, pièges photos, capteurs acoustiques). L'enjeu est de reconstituer des séries temporelles longues, d'identifier les espèces menacées et de comprendre les liens entre les dynamiques de la biodiversité et les pressions humaines, dans des milieux variés allant des zones urbaines aux espaces naturels.

Les applications de ces recherches sont multiples : orientation des politiques de conservation, répondre aux objectifs de la Stratégie nationale de la Biodiversité, restauration ciblée des paysages, adaptation des pratiques pour réduire les impacts négatifs. En fournissant des scénarios prédictifs et des outils concrets, ce programme entend placer la société en capacité d'agir efficacement pour un avenir où nature et activités humaines coexistent harmonieusement.

Organismes pilotes



Direction du programme
Wilfried Thuiller,
Emmanuelle Porcher
et Rodolphe Rougerie

Programme issu de l'agence de programme
Climat, biodiversité et sociétés durables