

NUTZUNGSBERICHT

Fahrzeug: SRBC 17

Datum: 23/06/2026

Ort: Les Valayans

Missionen: 1

Mission 1

Versuchsdatum 2026-06-23

Ort Les Valayans, Vaucluse, France

Bediener Johan

Startzeit 13:00

Endzeit 16:47

Wetter

Niederschlagstyp Keine

Temperatur 40 °C

Sonnenposition Zenith

Terrain

Hangneigung 0 %

Querneigung 0 %

Boden

Textur Schluffiger Lehm

Vorherrschende Partikelgröße Sand 0,05-2 mm

Feuchtigkeitszustand Trocken (hart)

Kultur

Wachstumsstadium Offener Boden

Unkrautdruck 1 %

Geplante Operation Hacken

Angrenzende Umgebung

Hohe Vegetation Ja

Hohe Gebäude Nein

Metallstrukturen Nein

Graben oder Böschung Ja

Hochspannungsleitungen Nein

Straßen Nein

Kein-Netz-Bereich	Nein
Roboterkonfiguration	
Robotergewicht	250 kg
Roboterbreite	0.64 m
<i>Werkzeug</i>	
Werkzeugname	Bineuse
Werkzeugtyp	Angebaut
Werkzeuggewicht	30 kg
Werkzeuglänge	1.0 m
Werkzeugbreite	0.6 m
Werkzeughöhe	0.6 m
Gesamtlänge des Werkzeugs	1.1 m
Arbeitstiefe	0.1 m



Abbildung 1.1: Foto der Missionspräsentation

Missionspräsentation

Missionsparameter

Auszuführende Aufgabe	Binage parcelle
Trajektorie	Rectiligne, square turn
Arbeitsgeschwindigkeit	2 km/h
Missionsdatei	Asperges.json

Organisation

<i>Belegschaft</i>	
--------------------	--

**Gesamtanzahl der
Mitarbeiter**

Fläche

Bearbeitete Schlagfläche 0.046 ha

Parzellenfragmentierung Zusammenhängend (<0,5 km)

Trajektorie

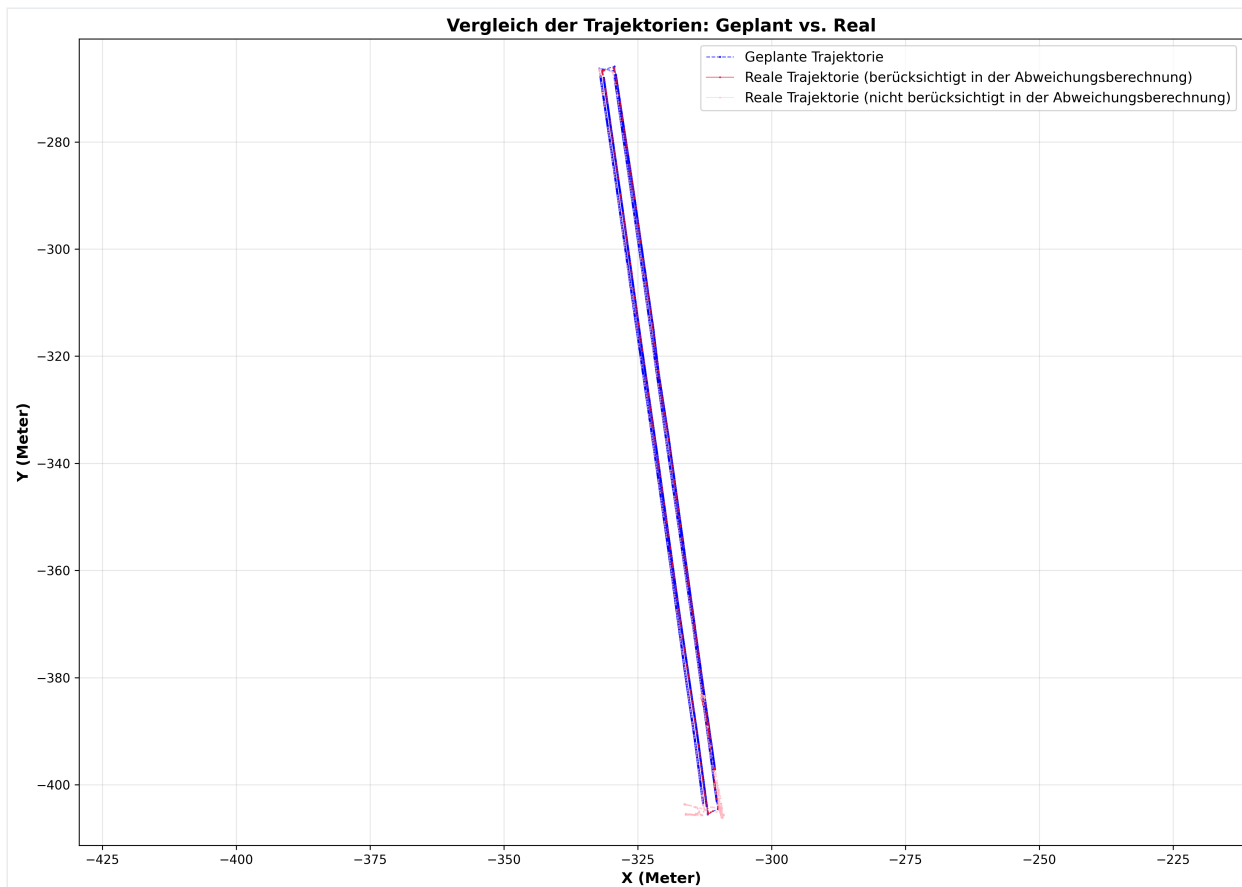


Abbildung 1.1: Vergleich geplante vs. tatsächliche Trajektorie

Agronomische Zusammenfassung

Energie pro Hektar 6.84 kWh/ha

Arbeitsgeschwindigkeit 0.02 ha/h

Reichweite pro Batterie 0.37 ha/batterie

Zeitverfolgung

Werkzeugeinstellung 5 min

Wartezeit GPS-Verbindung 0 min

Wartezeit WLAN-Verbindung 0 min

Überwachungszeit 60 min

Fahrzeit 0 min

Anzahl Neustarts	0
Anzahl Stopps	0
Arbeitsbewertung	
Qualitätsbewertung	Sehr zufrieden
Kulturschäden	Keine

Vor der Arbeit



Nach der Arbeit



Leistungsindikatoren

Agronomisch ^[1]

Indikator	Wert	Einheit
Kulturart	N/V	
Wachstumsstadium	Offener Boden	
Bodentextur	Schluffiger Lehm	
Bodenfeuchtigkeit	Trocken (hart)	
Unkrautdruck	1	%
Geplante Operation	Hacken	
Arbeitsqualitätsbewertung	Sehr zufrieden	
Kulturschäden	Keine	

Energie ^[2]

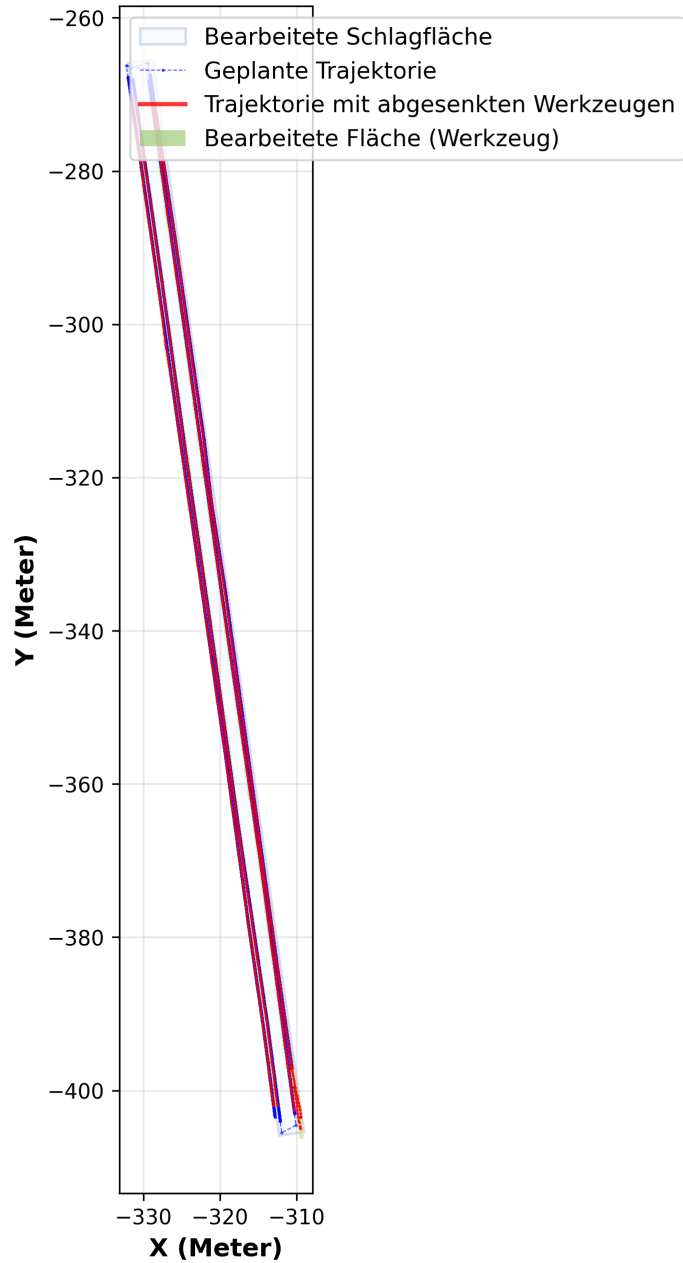
Indikator	Wert	Einheit
SOC zu Beginn	90.11	%
SOC am Ende	80.00	%
Gesamte Entladung ^[3] Bei einer Akkupack-Kapazität von: 2.54 kWh	12.02	%

Indikator	Wert	Einheit
Gesamtenergie konsumierte	0.31	kWh
Durchschnittliche Leistung	0.09	kW
Energie pro Hektar	6.84	kWh/ha
Reichweite pro Batterie <i>Referenzbatterie: 2.54 kWh</i>	0.37	ha/batterie

Arbeitsgeschwindigkeit ^[4]

Indikator	Wert	Einheit
Arbeitsgeschwindigkeit ^[5]	0.02	ha/h
Zurückgelegte Fläche ^[6]	0.04	ha
Bearbeitete Schlagfläche ^[7]	0.05	ha
Bearbeitete Fläche ^[8]	0.03	ha
Effektive Fläche ^[9]	0.03	ha
Abdeckungsrate ^[10]	15.43	%
Durchschnittsgeschwindigkeit (km/h)	1.36	km/h
Höchstgeschwindigkeit (km/h)	3.60	km/h

Trajektorie mit abgesenkten Werkzeugen und bearbeiteter Fläche



Wirtschaftlich ^[11]

Indikator	Wert	Einheit
Strompreis	0.19	€/kWh
Arbeitskosten/Stunde	18.00	€/h
Zugewiesene Mitarbeiter	0	
Arbeitskosten/ha	0.00	€/ha

Indikator	Wert	Einheit
Energiekosten	0.06	€
Energiekosten/ha	1.30	€/ha
Gesamtkosten	0.06	€
Gesamtkosten/ha	1.30	€/ha

Umwelt ^[12]

Indikator	Wert	Einheit
Temperatur	40	°C
Niederschlagsart	Keine	
CO ₂ -Emissionen ^[13] <i>Angewendeter Emissionsfaktor: 317 g CO₂ pro kWh.</i>	0.10	kg
Parzellenfragmentierung	Zusammenhängend (<0,5 km)	

Mission ^[14]

Indikator	Wert	Einheit
Geplante Strecke ^[15]	557.85	m
Zurückgelegte Strecke ^[16]	698.12	m
Streckenabweichung	140.27	m
Zurückgelegte Strecke (%)	125.15	%
Mittlere seitliche Abweichung <i>Ohne Halbtour-Abschnitte</i>	4.34	cm
Maximale seitliche Abweichung <i>Ohne Halbtour-Abschnitte</i>	19.99	cm
Mittlere seitliche Abweichung (Werkzeug) <i>Ohne Halbtour, Werkzeugabstand: 110 cm</i>	7.60	cm
Maximale seitliche Abweichung (Werkzeug) <i>Ohne Halbtour, Werkzeugabstand: 110 cm</i>	19.90	cm
Bearbeitete Reihen ^[17]	3	

Operativ ^[18]

Indikator	Wert	Einheit
Robotergewicht	250.00	kg
Werkzeuggewicht	30.00	kg
Gesamtgewicht	280.00	kg
Energie/kg/ha	0.02	kWh/kg/ha

Indikator	Wert	Einheit
Mittleres Drehmoment bei Arbeit (% Nenn) ^[19] <i>Referenz-Nennmoment: 2.39 N·m — Anzahl Motoren: 2.</i>	35.11	%

Sicherheit ^[20]

Indikator	Wert	Einheit
Geofencing-Verlassungen	0	
Zeit außerhalb Geofencing (s)	0.00	s
Zeit außerhalb Geofencing (h)	0.00	h
Lokale Not-Aus-Aktivierungen	0	
Entfernte Not-Aus-Aktivierungen	0	
Stoßfängeraktivierungen	0	

Zuverlässigkeit ^[21]

Indikator	Wert	Einheit
Ausgangsfehler	0	
Eingangsfehler	0	
Batteriefehler	0	
Motorfehler	1	
Zylinderfehler	1	
Fehler gesamt	2	
Ausgänge-Fehlerzeit (s)	0.00	s
Eingänge-Fehlerzeit (s)	0.00	s
Batterie-Fehlerzeit (s)	0.00	s
Motor-Fehlerzeit (s)	779.80	s
Zylinder-Fehlerzeit (s)	780.10	s
Gesamte Fehlerzeit (s)	780.78	s
Fehlerrate/h	1.12	/h
Systemverfügbarkeit	87.88	%

Lokalisierung ^[22]

Indikator	Wert	Einheit
Anzahl Lokalisierungsfehler	53	
Fehlerzeit (Sekunden)	258.58	s
Fehlerzeit (Stunden)	0.07	h

Zeit [23]

Indikator	Wert	Einheit
Gesamtdauer	6441.94	s
Gesamtdauer (Stunden)	1.79	h
Aktive Zeit	5640.94	s
Aktive Zeit (Stunden)	1.57	h
Inaktive Zeit	801.00	s
Inaktive Zeit (Stunden)	0.22	h
Aktiver Zeitraum (%)	87.57	%
Inaktiver Zeitraum (%)	12.43	%

Descriptions des Indikatoren

Die Nummern in eckigen Klammern verweisen auf Definitionen, Annahmen und Quellen unten.

- [1] Agrar-KPI: Wert aus dem erfassten Versuchskontext.
- [2] Energie-KPI: abgeleitet aus elektrischen Messungen, Verbrauch und SOC während der Mission.
- [3] Gesamte Entladung (%): während der Mission verbrauchte Energie (Änderung der kumulierten Energie in kWh), geteilt durch die Nennkapazität des Akkupacks (kWh), multipliziert mit 100. Dieser Indikator nutzt weder Anfangs- noch End-SOC; die Referenz-Packkapazität steht in der Notiz, sofern bekannt.
- [4] Arbeitsleistungs-KPI: abgeleitet aus bearbeiteter Fläche, Geschwindigkeiten und Feldzeit.
- [5] Arbeitsleistung: erledigte Arbeit pro Zeiteinheit in ha/h. $\text{Stundenleistung} = \text{zurückgelegte Fläche (ha)} \div \text{Gesamtmissionsdauer (h)}$.
- [6] Zurückgelegte Fläche: die vom Roboter überstrichene Fläche = kumulierte Odometrie \times Fahrzeugbreite.
- [7] Bearbeitete Schlagfläche: Fläche des Schlages, die vom Roboter bearbeitet wurde. Modelliert als orientierte Bounding Box (OBB) mit Rand gleich halber Fahrzeugbreite um die geplante Trajektorie, die bearbeitet wurde.
- [8] Bearbeitete Fläche: vom Werkzeug bearbeitete Fläche (Arbeitsbreite \times Weglänge bei gesenktem Werkzeug). Jede Überfahrt zählt; Überlappungen summieren sich.
- [9] Effektive Fläche: vom Werkzeug bearbeitete Fläche ohne Überlappungen.
- [10] Abdeckungsrate: Verhältnis der bearbeiteten zur effektiven Fläche. $(\text{bearbeitet} - \text{effektiv}) / \text{effektiv} \times 100$. Hohe Werte bedeuten viele Überfahrten auf denselben Streifen.
- [11] Wirtschaft-KPI: berechnet aus Kosteneinstellungen und Energie-/Zeitaggregaten der Mission.
- [12] Umwelt-KPI: abgeleitet aus Wetterkontext oder Verbrauch gemäß dokumentierter Methode.
- [13] CO₂-Emissionen aus dem Stromverbrauch der Mission (kWh \times 0,317 kg/kWh). Quelle: Statistiken für nachhaltige Entwicklung — Klimaschlüsselzahlen (digitale Ausgabe), Kapitel zu THG-Emissionen der Industrie / Stromerzeugung (statistiques.developpement-durable.gouv.fr).
- [14] Missions-KPI: abgeleitet aus Ist-Pfad, Plan und berechneten geometrischen Abweichungen.
- [15] Theoretische Missionsstrecke: kumulierte Länge der geplanten Trajektorie aus der Missions-JSON-Datei. Entspricht nicht dem tatsächlichen Roboterpfad.
- [16] Tatsächlich vom Roboter zurückgelegte Strecke. Kann Fahrten vor effektivem Missionsbeginn und nach Missionsende umfassen, je nach den aufgezeichneten Daten.
- [17] Anzahl unterschiedlich bearbeiteter Reihen (Werkzeug gesenkt).
- [18] Betriebs-KPI: abgeleitet aus Kinematik, Gerätedaten oder dokumentierten Massen.
- [19] Mittelwert der Motordrehmomente als Betrag nur bei gesenktem Werkzeug, in Prozent des Nennmoments der Motoren.
- [20] Sicherheits-KPI: abgeleitet aus sicherheitsrelevanten Ereignissen und Zeiten.
- [21] Zuverlässigkeits-KPI: abgeleitet aus Fehlercodes und Fehlerzeiten pro Subsystem.
- [22] Lokalisierungs-KPI: abgeleitet aus Lokalisierungsfehlern oder Ausfallzeiten.
- [23] Zeit-KPI: abgeleitet aus Zeitstempeln und Aktivitätszuständen der Mission.