

INFORME DE USO

Vehículo: SRBC 18

Fecha: 25/02/2026

Ubicación: SABI AGRI

Misiones: 1

Misión 1

Fecha del ensayo	2026-02-25
Ubicación	SABI AGRI, Auvergne, France
Operador	Nicolas
Hora de inicio	17:05
Hora de fin	17:52
Clima	
Tipo de precipitación	Ninguna
Temperatura	15 °C
Posición del sol	Couché
Terreno	
Pendiente	0 %
Pendiente transversal	0 %
Suelo	
Textura	Franco arcilloso
Tamaño dominante de partícula	Bloques >200 mm
Condición de humedad	Muy húmedo (plástico)
Cultivo	
Etapas de crecimiento	Preparación del suelo
Presión de las malas hierbas	50 %
Operación planificada	Preparación del suelo
Entorno adyacente	
Vegetación alta	No
Edificios altos	No
Estructuras metálicas	Sí
Zanja o talud	Sí
Líneas de alta tensión	No
Caminos	No

Zona sin red	No
Configuración del robot	
Peso del robot	220 kg
Anchura del robot	0.64 m
<i>Herramienta</i>	
Nombre de la herramienta	Bineuse
Tipo de herramienta	Suspendido
Peso de la herramienta	30 kg
Longitud de la herramienta	0.8 m
Anchura de la herramienta	0.1 m
Altura de la herramienta	0.6 m
Longitud total de la herramienta	0.8 m
Profundidad de trabajo	0.05 m



Figura 1.1: Foto de presentación de la misión

Presentación de la misión

Parámetros de la misión

Tarea a realizar	Binage
Trayectoria	rectiligne,square turn
Velocidad de trabajo	2 km/h
Archivo de la misión	mission_carotte_rang3_square.json

Organización

<i>Mano de obra</i>	
Número total de empleados	1
Empleados en tarea robótica	0

Superficie

Superficie teórica de la parcela	0.015 ha
Superficie de parcela trabajada	0.0625 ha
Fragmentación de las parcelas	Consolidado (<0,5 km)

Trayectoria

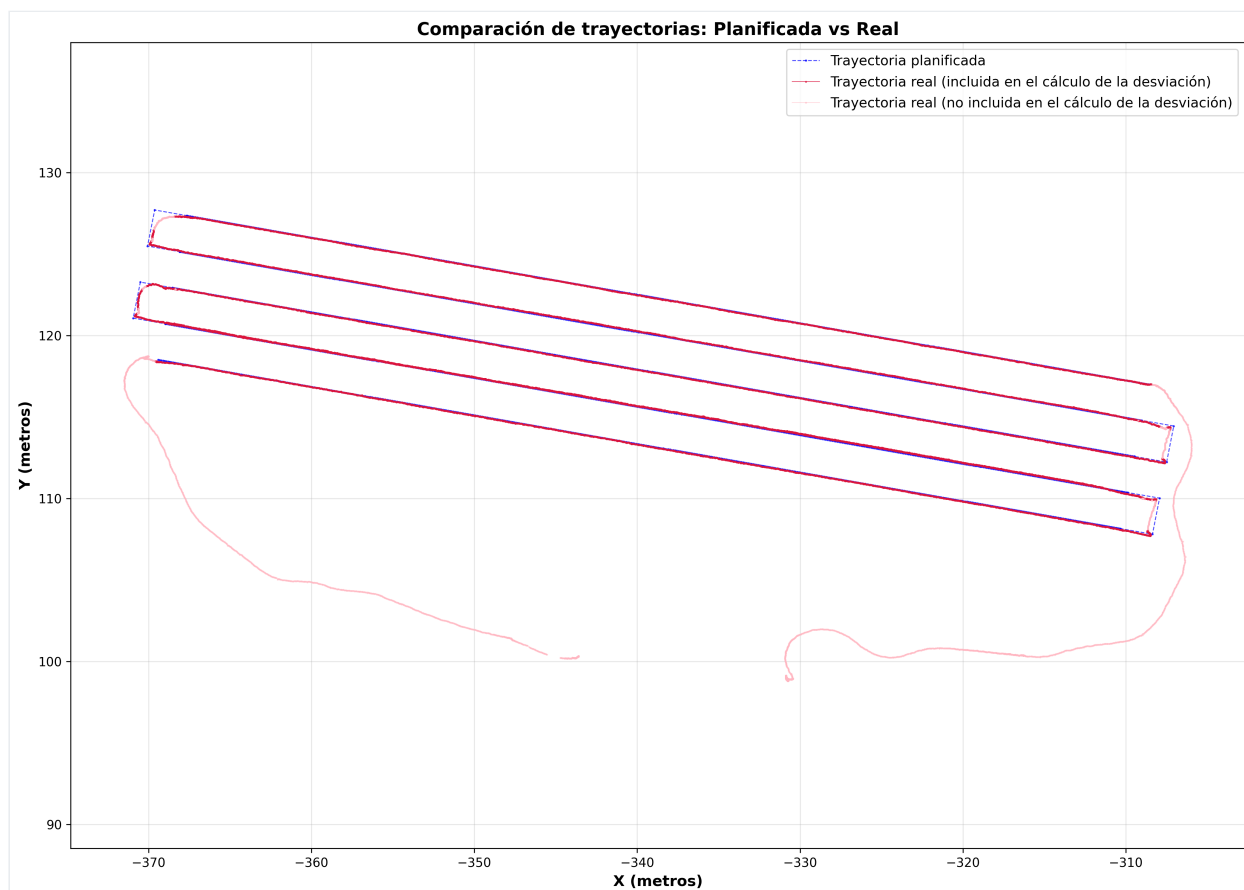


Figura 1.1: Comparación de la trayectoria planificada versus real

Resumen Agronómico

Energía por hectárea	5.43 kWh/ha
Ritmo de trabajo	0.05 ha/h
Autonomía por batería	0.47 ha/batterie

Seguimiento del tiempo

Ajuste de herramientas	5 min
Espera conexión GPS	0 min
Espera conexión Wi-Fi	0 min
Tiempo de supervisión	60 min

Tiempo de desplazamiento	5 min
Número de reinicios	0
Número de paradas	6
Causas de parada	demis- tour non fonctionnels en version roue

Evaluación del trabajo

Apreciación de la calidad	Globalmente satisfecho
Daños a los cultivos	Ninguno

Indicadores de rendimiento

Agronómico ^[1]

Indicateur	Valeur	Unité
Especie de cultivo	<i>N/D</i>	
Etapa de crecimiento	Preparación del suelo	
Textura del suelo	Franco arcilloso	
Humedad del suelo	Muy húmedo (plástico)	
Presión de malezas	50	%
Operación planificada	Preparación del suelo	
Evaluación de la calidad del trabajo	Globalmente satisfecho	
Daños a los cultivos	Ninguno	

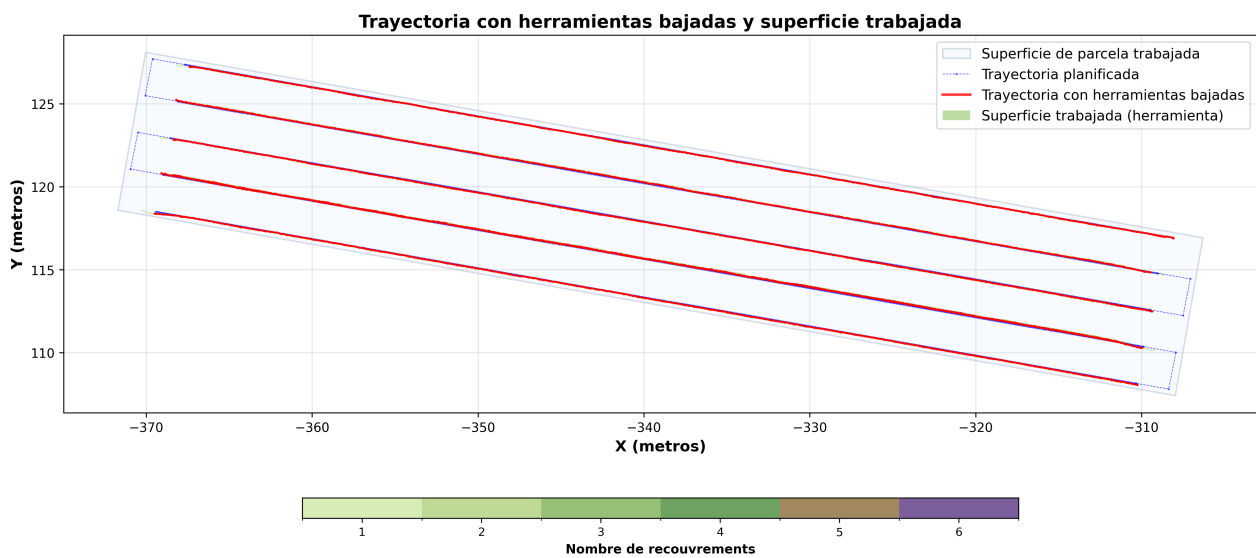
Energía ^[2]

Indicateur	Valeur	Unité
SOC al inicio	88.40	%
SOC al final	85.00	%
Descarga total ^[3] <i>Para una capacidad del pack de batería de: 2.54 kWh</i>	8.33	%
Energía total consumida	0.21	kWh
Potencia media	0.27	kW
Energía por hectárea	5.43	kWh/ha
Autonomía por batería <i>Batería de referencia: 2.54 kWh</i>	0.47	ha/batterie

Ritmo de trabajo ^[4]

Indicateur	Valeur	Unité
Ritmo de trabajo ^[5]	0.05	ha/h

Indicateur	Valeur	Unité
Superficie recorrida [6]	0.04	ha
Superficie de parcela trabajada [7]	0.06	ha
Superficie trabajada [8]	0.00	ha
Superficie efectiva [9]	0.00	ha
Tasa de cobertura [10]	15.34	%
Velocidad media (km/h)	1.49	km/h
Velocidad máxima (km/h)	3.60	km/h



Económico [11]

Indicateur	Valeur	Unité
Precio de la electricidad	N/D	€/kWh
Costo de mano de obra/hora	N/D	€/h
Empleados asignados	0	
Costo de mano de obra/ha	N/D	€/ha
Costo de energía	N/D	€
Costo de energía/ha	N/D	€/ha
Costo total	N/D	€
<i>Prix de l'électricité non disponible dans le COD</i>		
Costo total/ha	N/D	€/ha

Ambiental [12]

Indicateur	Valeur	Unité
Temperatura	15	°C

Indicateur	Valeur	Unité
Tipo de precipitación	Ninguna	
Emisiones de CO ₂ ^[13] <i>Factor de emisión aplicado: 317 g de CO₂ por kWh.</i>	0.07	kg
Fragmentación de la parcela	Consolidado (<0,5 km)	

Misión ^[14]

Indicateur	Valeur	Unité
Distancia planificada ^[15]	324.89	m
Distancia realizada ^[16]	608.99	m
Desviación de distancia	284.10	m
Distancia realizada (%)	187.45	%
Desviación lateral media <i>Fuera de media vuelta</i>	5.46	cm
Desviación lateral máxima <i>Fuera de media vuelta</i>	19.56	cm
Desviación lateral media (herramienta) <i>Sin media vuelta, distancia herramienta: 80 cm</i>	5.99	cm
Desviación lateral máxima (herramienta) <i>Sin media vuelta, distancia herramienta: 80 cm</i>	19.86	cm
Surcos trabajados ^[17]	5	

Operacional ^[18]

Indicateur	Valeur	Unité
Peso del robot	220.00	kg
Peso de la herramienta	N/D	kg
Peso total	220.00	kg
Energía/kg/ha	0.02	kWh/kg/ha
Par medio en trabajo (% nominal) ^[19] <i>Par nominal de referencia: 2.39 N·m — Número de motores: 4.</i>	28.00	%

Seguridad ^[20]

Indicateur	Valeur	Unité
Salidas de geoperímetro	1	
Tiempo fuera de geoperímetro (s)	99.91	s
Tiempo fuera de geoperímetro (h)	0.03	h
Paradas de emergencia locales	0	

Indicateur	Valeur	Unité
Paradas de emergencia a distancia	0	
Activaciones del parachoques	1	

Fiabilidad ^[21]

Indicateur	Valeur	Unité
Errores de salidas	0	
Errores de entradas	0	
Errores de batería	0	
Errores de motores	0	
Errores de cilindros	2	
Total de errores	2	
Tiempo en error de salidas (s)	0.00	s
Tiempo en error de entradas (s)	0.00	s
Tiempo en error de batería (s)	0.00	s
Tiempo en error de motores (s)	0.00	s
Tiempo en error de cilindros (s)	0.52	s
Tiempo total en error (s)	0.52	s
Tasa de errores/h	2.54	/h
Disponibilidad del sistema	99.98	%

Localización ^[22]

Indicateur	Valeur	Unité
Errores de localización	1	
Tiempo en error (s)	1.00	s
Tiempo en error (h)	0.00	h

Tiempo ^[23]

Indicateur	Valeur	Unité
Duración total	2833.12	s
Duración total (horas)	0.79	h
Tiempo activo	2387.72	s
Tiempo activo (horas)	0.66	h
Tiempo inactivo	445.40	s
Tiempo inactivo (horas)	0.12	h

Indicateur	Valeur	Unité
Porcentaje activo (%)	84.28	%
Porcentaje inactivo (%)	15.72	%

Descriptions de los indicadores

Los números entre corchetes remiten a definiciones, hipótesis y fuentes detalladas a continuación.

- [1] Indicador agronómico: valor del contexto del ensayo registrado.
- [2] Indicador energético: derivado de medidas eléctricas, consumo y SOC durante la misión.
- [3] Descarga total (%): energía consumida durante la misión (variación del acumulado de energía en kWh) dividida por la capacidad nominal del pack de baterías (kWh), multiplicada por 100. Este indicador no se basa en el SOC inicial ni final; la capacidad de referencia del pack se indica en la nota cuando se conoce.
- [4] Indicador de rendimiento de trabajo: derivado de superficies, velocidades y tiempo en parcela.
- [5] Ritmo de trabajo: cantidad de trabajo realizado por unidad de tiempo, en ha/h. Ritmo horario = superficie recorrida (ha) ÷ duración total de la misión (h).
- [6] Superficie recorrida: es la superficie barrida por el robot = distancia odométrica acumulada × ancho del robot.
- [7] Superficie de parcela trabajada: superficie de la parcela trabajada por el robot. Se modela con una caja orientada (OBB) y un margen igual a la mitad del ancho del robot alrededor de la trayectoria planificada que se ha trabajado.
- [8] Superficie trabajada: superficie trabajada por el apero (ancho de trabajo × longitud de la trayectoria con apero abajo). Cada paso cuenta; los solapes se suman.
- [9] Superficie efectiva: superficie trabajada por el apero excluyendo los solapes.
- [10] Tasa de cobertura: relación entre la superficie trabajada y la efectiva. $(\text{trabajada} - \text{efectiva}) / \text{efectiva} \times 100$. Un valor alto indica muchos pasos sobre las mismas zonas.
- [11] Indicador económico: calculado a partir de costes y agregados de energía/tiempo de misión.
- [12] Indicador ambiental: derivado del contexto meteorológico o del consumo según el método documentado.
- [13] Emisiones de CO₂ por electricidad de red consumida en la misión (kWh × 0,317 kg/kWh). Fuente: Estadísticas del desarrollo sostenible — Cifras clave del clima (edición digital), capítulo emisiones de GEI de la industria / producción eléctrica (statistiques.developpement-durable.gouv.fr).
- [14] Indicador de misión: derivado de la trayectoria real, el plan y las desviaciones geométricas.
- [15] Distancia teórica de la misión: longitud acumulada de la trayectoria planificada del archivo JSON de misión. No coincide con la trayectoria real del robot.
- [16] Distancia realmente recorrida por el robot. Puede incluir desplazamientos antes del inicio efectivo de la misión y después del fin, según los datos grabados.
- [17] Número de surcos distintos trabajados (herramienta bajada).
- [18] Indicador operativo: derivado de la cinemática, el apero o las masas documentadas.
- [19] Media del par motor en valor absoluto solo con la herramienta bajada, en % del par nominal de los motores.
- [20] Indicador de seguridad: derivado de eventos y tiempos ligados a las funciones de seguridad.
- [21] Indicador de fiabilidad: derivado de códigos de fallo y tiempo en error por subsistema.
- [22] Indicador de localización: derivado de fallos o tiempos sin localización válida.
- [23] Indicador temporal: derivado de marcas de tiempo y estados de actividad.