

INFORME DE USO

Vehículo: SRBC TEST
Ubicación: Montpeyroux

Fecha: 11/12/2025
Misiones: 1

Misión 1

Fecha del ensayo	2025-12-11
Ubicación	Montpeyroux, Auvergne, France
Operador	Nicolas
Hora de inicio	15:30
Hora de fin	16:37
Clima	
Tipo de precipitación	Ninguna
Temperatura	5 °C
Posición del sol	Couché
Terreno	
Pendiente	0 %
Pendiente transversal	0 %
Suelo	
Textura	Franco arcilloso
Tamaño dominante de partícula	Piedras 20-200 mm
Condición de humedad	Húmedo (semi-plástico)
Cultivo	
Etapa de crecimiento	Preparación del suelo
Presión de las malas hierbas	10 %
Operación planificada	Preparación del suelo
Entorno adyacente	
Vegetación alta	Sí
Edificios altos	No
Estructuras metálicas	No
Zanja o talud	No
Líneas de alta tensión	No
Camino	No

Zona sin red	No
Configuración del robot	
Peso del robot	250 kg
Anchura del robot	0.64 m
<i>Herramienta</i>	
Nombre de la herramienta	Bineuse
Tipo de herramienta	Arrastrado
Peso de la herramienta	60 kg
Longitud de la herramienta	0.8 m
Anchura de la herramienta	0.6 m
Altura de la herramienta	0.6 m
Longitud total de la herramienta	1.1 m
Profundidad de trabajo	0.1 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	1.5 km/h
Archivo de la misión	2025-12-11T16_12_17.json

Organización

Mano de obra

Número total de empleados	2
Empleados en tarea robótica	0

Superficie

Superficie teórica de la parcela	0.02 ha
Superficie de parcela trabajada	0.0127 ha
Fragmentación de las parcelas	Consolidado (<0,5 km)

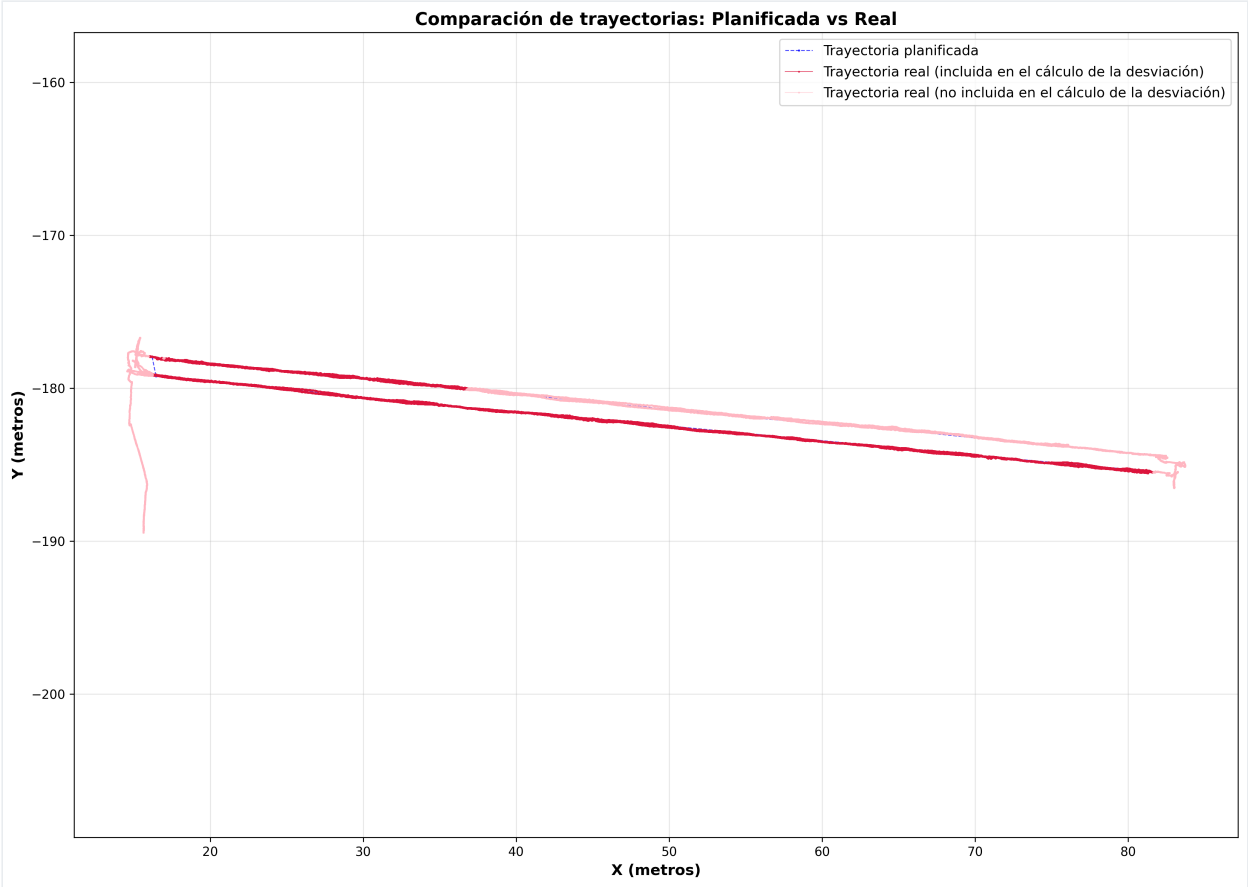


Figura 1.1: Comparación de la trayectoria planificada versus real

Resumen Agronómico

Ritmo de trabajo	0.04 ha/h
Seguimiento del tiempo	
Ajuste de herramientas	10 min
Espera conexión GPS	5 min
Espera conexión Wi-Fi	0 min
Tiempo de supervisión	60 min
Tiempo de desplazamiento	20 min
Número de reinicios	0
Número de paradas	10
Causas de parada	Trop d'herbe pour les demis-tour; 2/3 coupures RTK
Evaluación del trabajo	
Apreciación de la calidad	Neutral
Daños a los cultivos	Ninguno

Indicadores de rendimiento

Agronómico ^[1]

Indicateur	Valeur	Unité
Especie de cultivo	<i>N/D</i>	
Etapas de crecimiento	Preparación del suelo	
Textura del suelo	Franco arcilloso	
Humedad del suelo	Húmedo (semi-plástico)	
Presión de malezas	10	%
Operación planificada	Preparación del suelo	
Evaluación de la calidad del trabajo	Neutral	
Daños a los cultivos	Ninguno	

Energía ^[2]

Indicateur	Valeur	Unité
SOC al inicio	62.90	%
SOC al final	52.60	%
Descarga total ^[3] <i>No hay datos de consumo disponibles</i>	<i>N/D</i>	%

Ritmo de trabajo ^[4]

Indicateur	Valeur	Unité
Ritmo de trabajo ^[5]	0.04	ha/h
Superficie recorrida ^[6]	0.03	ha
Superficie de parcela trabajada ^[7]	0.01	ha
Superficie trabajada ^[8]	<i>N/D</i>	ha
Superficie efectiva ^[9]	<i>N/D</i>	ha
Tasa de cobertura ^[10]	<i>N/D</i>	%
Velocidad media (km/h)	1.39	km/h
Velocidad máxima (km/h)	3.60	km/h

Económico ^[11]

Indicateur	Valeur	Unité
Precio de la electricidad	<i>N/D</i>	€/kWh
Costo de mano de obra/hora	<i>N/D</i>	€/h

Indicateur	Valeur	Unité
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 <i>Prix de l'électricité non disponible dans le COD</i>	N/D	€
Costo total/ha	N/D	€/ha

Ambiental ^[12]

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

Misión ^[14]

Indicateur	Valeur	Unité
Distancia planificada ^[15]	131.80	m
Distancia realizada ^[16]	538.90	m
Desviación de distancia	407.10	m
Distancia realizada (%)	408.87	%
Desviación lateral media <i>Fuera de media vuelta</i>	5.17	cm
Desviación lateral máxima <i>Fuera de media vuelta</i>	20.00	cm
Desviación lateral media (herramienta) <i>Sin media vuelta, distancia herramienta: 110 cm</i>	7.32	cm
Desviación lateral máxima (herramienta) <i>Sin media vuelta, distancia herramienta: 110 cm</i>	19.99	cm
Surcos trabajados ^[17]	N/D	

Operacional ^[18]

Indicateur	Valeur	Unité
Peso del robot	250.00	kg
Peso de la herramienta	N/D	kg

Indicateur	Valeur	Unité
Peso total	250.00	kg
Energía/kg/ha	0.00	kWh/kg/ha
Par medio en trabajo (% nominal) ^[19] <i>Par nominal de referencia: 2.39 N·m — Número de motores: —.</i>	N/D	%

Seguridad ^[20]

Indicateur	Valeur	Unité
Salidas de geoperímetro	1	
Tiempo fuera de geoperímetro (s)	1181.77	s
Tiempo fuera de geoperímetro (h)	0.33	h
Paradas de emergencia locales	0	
Paradas de emergencia a distancia	0	
Activaciones del parachoques	0	

Fiabilidad ^[21]

Indicateur	Valeur	Unité
Errores de salidas	0	
Errores de entradas	0	
Errores de batería	0	
Errores de motores	20	
Errores de cilindros	0	
Total de errores	20	
Tiempo en error de salidas (s)	N/D	s
Tiempo en error de entradas (s)	N/D	s
Tiempo en error de batería (s)	0.00	s
Tiempo en error de motores (s)	3.00	s
Tiempo en error de cilindros (s)	0.00	s
Tiempo total en error (s)	3.00	s
Tasa de errores/h	21.90	/h
Disponibilidad del sistema	99.91	%

Localización ^[22]

Indicateur	Valeur	Unité
Errores de localización	16	

Indicateur	Valeur	Unité
Tiempo en error (s)	75.24	s
Tiempo en error (h)	0.02	h

Tiempo ^[23]

Indicateur	Valeur	Unité
Duración total	3287.72	s
Duración total (horas)	0.91	h
Tiempo activo	2473.79	s
Tiempo activo (horas)	0.69	h
Tiempo inactivo	813.93	s
Tiempo inactivo (horas)	0.23	h
Porcentaje activo (%)	75.24	%
Porcentaje inactivo (%)	24.76	%

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.