

RAPPORTO D'USO

Veicolo: SRBC TEST
Luogo: Montpeyroux

Data: 11/12/2025
Missioni: 1

Missione 1

Data della prova	2025-12-11
Luogo	Montpeyroux, Auvergne, France
Operatore	Nicolas
Ora di inizio	15:30
Ora di fine	16:37
Meteo	
Tipo di precipitazione	Nessuna
Temperatura	5 °C
Posizione del sole	Couché
Terreno	
Pendenza	0 %
Pendenza trasversale	0 %
Suolo	
Struttura	Limoso argilloso
Dimensione delle particelle dominante	Pietre 20-200 mm
Condizione di umidità	Umido (semi-plastico)
Coltura	
Stadio di crescita	Preparazione del suolo
Pressione delle infestanti	10 %
Operazione pianificata	Preparazione del suolo
Ambiente adiacente	
Vegetazione alta	Sì
Edifici alti	No
Strutture metalliche	No
Fosso o argine	No
Linee ad alta tensione	No
Strade	No

Area senza rete	No
Configurazione del robot	
Peso del robot	250 kg
Larghezza del robot	0.64 m
<i>Attrezzo</i>	
Nome dell'attrezzo	Bineuse
Tipo di attrezzo	Trainato
Peso dell'attrezzo	60 kg
Lunghezza dell'attrezzo	0.8 m
Larghezza dell'attrezzo	0.6 m
Altezza dell'attrezzo	0.6 m
Lunghezza totale dell'attrezzo	1.1 m
Profondità di lavoro	0.1 m



Figura 1.1: Foto di presentazione della missione

Presentazione della missione

Parametri della missione

Compito da eseguire	Binage
Traiettoria	rectiligne, square turn
Velocità di lavoro	1.5 km/h
File della missione	2025-12-11T16_12_17.json

Organizzazione

Forza lavoro

Numero totale di dipendenti	2
Dipendenti su compito robot	0

Superficie

Superficie teorica della parcela	0.02 ha
Superficie appezzamento lavorata	0.0127 ha
Frammentazione dei campi	Consolidato (<0,5 km)

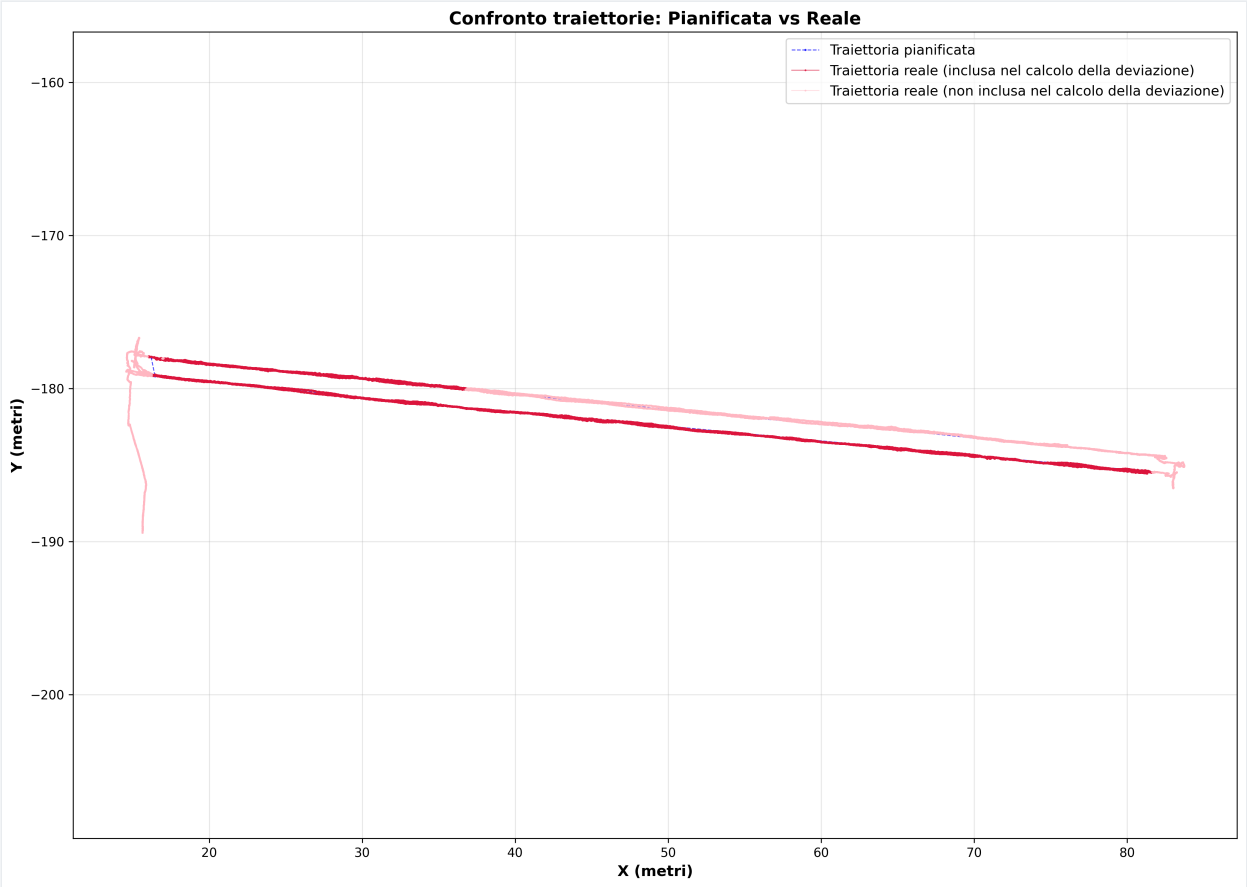


Figura 1.1: Confronto traiettoria pianificata vs reale

Sintesi Agronomica

Rendimento lavorativo (ha/ora) 0.04 ha/h

Monitoraggio del tempo

Regolazione strumenti	10 min
Attesa connessione GPS	5 min
Attesa connessione Wi-Fi	0 min
Tempo di supervisione	60 min
Tempo di spostamento	20 min
Numero di riavvii	0
Numero di arresti	10
Cause di arresto	Trop d'herbe pour les demis-tour; 2/3 coupures RTK

Valutazione del lavoro

Apprezzamento della qualità	Neutro
Danni alle colture	Nessuno

Indicatori di prestazione

Agronomico ^[1]

Indicateur	Valeur	Unité
Specie coltivata	N/A	
Stadio di crescita	Preparazione del suolo	
Struttura del suolo	Limoso argilloso	
Umidità del suolo	Umido (semi-plastico)	
Pressione infestanti	10	%
Operazione pianificata	Preparazione del suolo	
Apprezzamento qualità lavoro	Neutro	
Danni alle colture	Nessuno	

Energia ^[2]

Indicateur	Valeur	Unité
SOC inizio missione	62.90	%
SOC fine missione	52.60	%
Scarica totale ^[3] <i>Nessun dato di consumo disponibile</i>	N/A	%

Rendimento lavorativo ^[4]

Indicateur	Valeur	Unité
Rendimento lavorativo (ha/ora) ^[5]	0.04	ha/h
Superficie percorsa ^[6]	0.03	ha
Superficie appezzamento lavorata ^[7]	0.01	ha
Superficie lavorata ^[8]	N/A	ha
Superficie effettiva ^[9]	N/A	ha
Tasso di copertura ^[10]	N/A	%
Velocità media (km/h)	1.39	km/h
Velocità massima (km/h)	3.60	km/h

Economico ^[11]

Indicateur	Valeur	Unité
Prezzo elettricità	N/A	€/kWh
Costo manodopera/ora	N/A	€/h

Indicateur	Valeur	Unité
Dipendenti assegnati	0	
Costo manodopera/ha	N/A	€/ha
Costo energia	N/A	€
Costo energia/ha	N/A	€/ha
Costo totale <i>Prix de l'électricité non disponible dans le COD</i>	N/A	€
Costo totale/ha	N/A	€/ha

Ambientale ^[12]

Indicateur	Valeur	Unité
Temperatura	5	°C
Tipo di precipitazione	Nessuna	
Emissioni di CO ₂ ^[13] <i>Fattore di emissione applicato: 317 g CO₂ per kWh.</i>	N/A	kg
Frammentazione parcella	Consolidato (<0,5 km)	

Missione ^[14]

Indicateur	Valeur	Unité
Distanza pianificata ^[15]	131.80	m
Distanza effettuata ^[16]	538.90	m
Deviazione distanza	407.10	m
Distanza effettuata (%)	408.87	%
Deviazione laterale media <i>Fuori da media rotazione</i>	5.17	cm
Deviazione laterale massima <i>Fuori da media rotazione</i>	20.00	cm
Deviazione laterale media (attrezzo) <i>Senza mezza rotazione, distanza attrezzo: 110 cm</i>	7.32	cm
Deviazione laterale massima (attrezzo) <i>Senza mezza rotazione, distanza attrezzo: 110 cm</i>	19.99	cm
File lavorate ^[17]	N/A	

Operativo ^[18]

Indicateur	Valeur	Unité
Peso robot	250.00	kg
Peso attrezzo	N/A	kg

Indicateur	Valeur	Unité
Peso totale	250.00	kg
Energia/kg/ha	0.00	kWh/kg/ha
Coppia media al lavoro (% nominale) ^[19] <i>Coppia nominale di riferimento: 2.39 N·m — Numero di motori: —.</i>	N/A	%

Sicurezza ^[20]

Indicateur	Valeur	Unité
Uscite da geofencing	1	
Tempo fuori dal geofencing (s)	1181.77	s
Tempo fuori dal geofencing (h)	0.33	h
Arresti di emergenza locali	0	
Arresti di emergenza a distanza	0	
Attivazioni bumper	0	

Affidabilità ^[21]

Indicateur	Valeur	Unité
Errori uscite	0	
Errori ingressi	0	
Errori batteria	0	
Errori motori	20	
Errori cilindri	0	
Errori totali	20	
Tempo in errore uscite (s)	N/A	s
Tempo in errore ingressi (s)	N/A	s
Tempo in errore batteria (s)	0.00	s
Tempo in errore motori (s)	3.00	s
Tempo in errore cilindri (s)	0.00	s
Tempo totale in errore (s)	3.00	s
Tasso di errore/ora	21.90	/h
Disponibilità sistema	99.91	%

Localizzazione ^[22]

Indicateur	Valeur	Unité
Errori di localizzazione	16	

Indicateur	Valeur	Unité
Tempo in errore (s)	75 . 24	s
Tempo in errore (h)	0 . 02	h

Tempo ^[23]

Indicateur	Valeur	Unité
Durata totale	3287 . 72	s
Durata totale (ore)	0 . 91	h
Tempo attivo	2473 . 79	s
Tempo attivo (ore)	0 . 69	h
Tempo inattivo	813 . 93	s
Tempo inattivo (ore)	0 . 23	h
Tempo attivo (%)	75 . 24	%
Tempo inattivo (%)	24 . 76	%

Descriptions degli indicatori

I numeri tra parentesi quadre rimandano a definizioni, ipotesi e fonti riportate sotto.

- [1] Indicatore agronomico: valore dal contesto della prova registrato.
- [2] Indicatore energetico: derivato da misure elettriche, consumo e SOC in missione.
- [3] Scarica totale (%): energia consumata in missione (variazione del cumulo di energia in kWh) divisa per la capacità nominale del pacco batteria (kWh), moltiplicata per 100. Questo indicatore non si basa sul SOC iniziale o finale; la capacità di riferimento del pacco è indicata nella nota quando è nota.
- [4] Indicatore di resa di lavoro: derivato da superfici, velocità e tempo in campo.
- [5] Rendimento lavorativo: quantità di lavoro svolta per unità di tempo, in ha/h. Rendimento orario = superficie percorsa (ha) ÷ durata totale della missione (h).
- [6] Superficie percorsa: è la superficie spazzata dal robot = distanza odometrica cumulata × larghezza del robot.
- [7] Superficie appezzamento lavorata: superficie dell'appezzamento lavorata dal robot. Modellata come bounding box orientata (OBB) con margine pari a metà larghezza robot attorno alla traiettoria pianificata che è stata lavorata.
- [8] Superficie lavorata: superficie lavorata dall'attrezzo (larghezza di lavoro × lunghezza del percorso con attrezzo abbassato). Ogni passaggio conta; le sovrapposizioni si sommano.
- [9] Superficie effettiva: superficie lavorata dall'attrezzo escludendo le sovrapposizioni.
- [10] Tasso di copertura: rapporto tra superficie lavorata ed effettiva. $(\text{lavorata} - \text{effettiva}) / \text{effettiva} \times 100$. Un valore alto indica molti passaggi sulle stesse zone.
- [11] Indicatore economico: calcolato da costi e aggregati energia/tempo di missione.
- [12] Indicatore ambientale: derivato da contesto meteo o consumo secondo il metodo documentato.
- [13] Emissioni di CO₂ dall'elettricità di rete consumata in missione (kWh × 0,317 kg/kWh). Fonte: Statistiche dello sviluppo sostenibile — Cifre chiave sul clima (edizione digitale), capitolo emissioni GHG dell'industria / produzione elettrica (statistiques.developpement-durable.gouv.fr).
- [14] Indicatore missione: derivato da percorso reale, piano e scostamenti geometrici.
- [15] Distanza teorica della missione: lunghezza cumulata della traiettoria pianificata dal file JSON di missione. Non corrisponde al percorso reale del robot.
- [16] Distanza realmente percorsa dal robot. Può includere spostamenti prima dell'inizio effettivo della missione e dopo la fine, a seconda dei dati registrati.
- [17] Numero di file distinte lavorate (attrezzo abbassato).
- [18] Indicatore operativo: derivato da cinematica, attrezzo o masse documentate.
- [19] Media delle coppie motore in valore assoluto solo con attrezzo abbassato, in percentuale della coppia nominale dei motori.
- [20] Indicatore sicurezza: derivato da eventi e tempi legati alle funzioni di sicurezza.
- [21] Indicatore affidabilità: derivato da codici guasto e tempo in errore per sottosistema.
- [22] Indicatore di localizzazione: derivato da errori o tempi senza localizzazione valida.
- [23] Indicatore temporale: derivato da timestamp e stati di attività.