

GEBRUIKSRAPPORT

Voertuig: SRBC TEST

Datum: 18/03/2026

Locatie: SABI AGRI

Missies: 3

Missie 1

Testdatum	2026-03-18
Locatie	SABI AGRI, Auvergne, France
Operator	Nicolas
Starttijd	09:40
Eindtijd	15:34
Weer	
Type neerslag	Geen
Temperatuur	17 °C
Zonpositie	Zenith
Terrein	
Helling	0 %
Dwarshelling	0 %
Bodem	
Textuur	Kleileem
Dominante deeltjesgrootte	Stenen 20-200 mm
Vochttoestand	Kruimelig (optimaal)
Gewas	
Soort	Carottes et Radis
Groei stadium	Opkomst
Onkruiddruk	5 %
Geplande bewerking	Schrapen
Aangrenzende omgeving	
Hoge vegetatie	Nee
Hoge gebouwen	Nee
Metalen structuren	Ja
Gracht of talud	Ja
Hoogspanningslijnen	Nee

Wegen	Nee
Gebied zonder netwerk	Nee
Robotconfiguratie	
Gewicht van de robot	280 kg
Breedte van de robot	0.64 m
<i>Gereedschap</i>	
Naam van het gereedschap	Herse Etri
Type gereedschap	Getrokken
Gewicht van het gereedschap	15 kg
Lengte van het gereedschap	0.8 m
Breedte van het gereedschap	0.6 m
Hoogte van het gereedschap	0.6 m
Totale lengte gereedschap	1.1 m
Werkdiepte	0.07 m



Figuur 1.1: Presentatiefoto van de missie

Missiepresentatie

Missieparameters

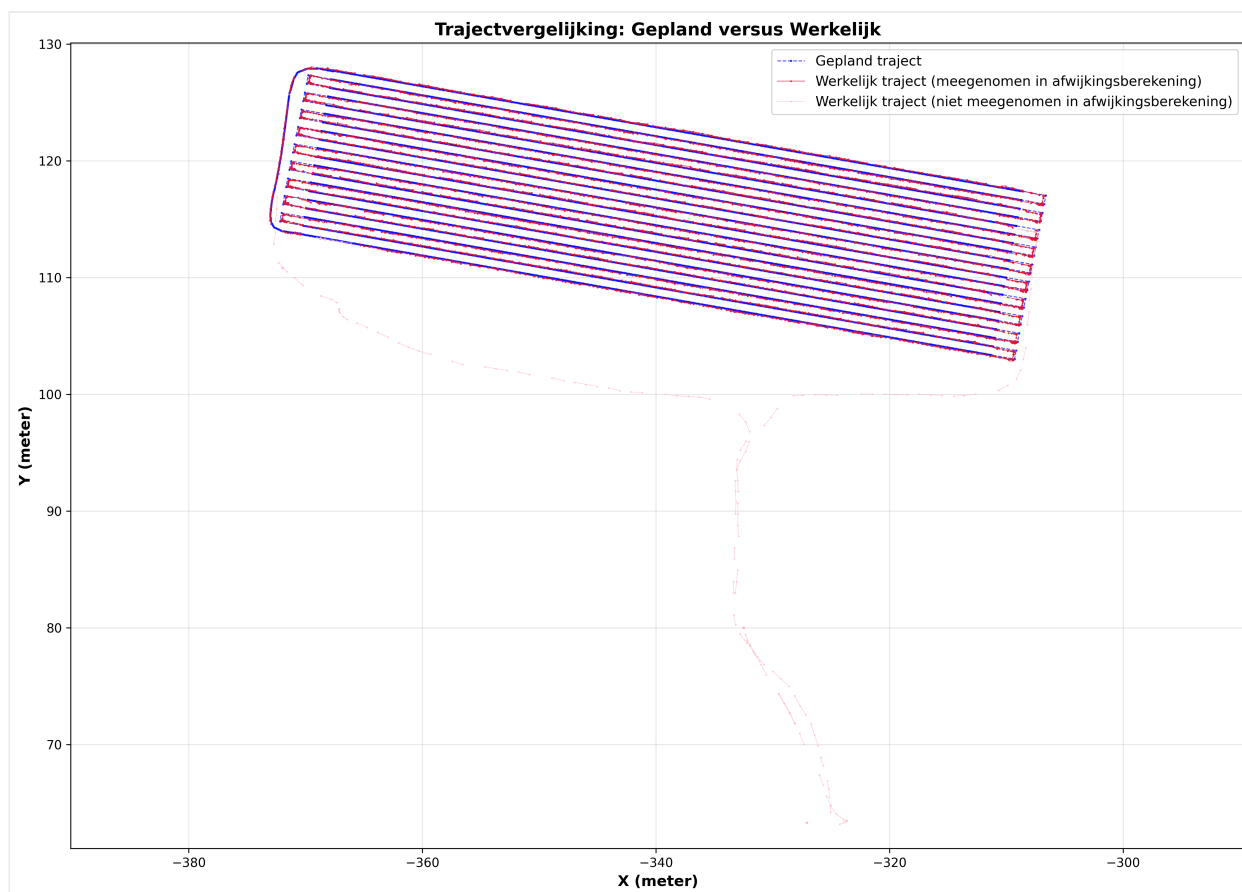
Taak uit te voeren	Grattage
Traject	Rectiligne, square turn, Boucle
Werksnelheid	3 km/h
Missiebestand	mission_complete_inter_rang_boucle.json

Organisatie

<i>Arbeidskrachten</i>	
------------------------	--

Totaal aantal werknemers	1
<i>Oppervlakte</i>	
Theoretische oppervlakte van de perceel	0.08 ha
Bewerkt perceeloppervlak	0.0984 ha
Perceelfragmentatie	Aaneengesloten (<0,5 km)

Traject



Figuur 1.1: Vergelijking geplande vs werkelijke traject

Agronomisch overzicht

Energie per hectare	5.72 kWh/ha
Werk snelheid	0.06 ha/h
Autonomie per batterij	0.44 ha/batterij
Tijdsopvolging	
Gereedschapsinstelling	0 min
Wachttijd GPS-verbinding	10 min
Wachttijd wifi-verbinding	0 min
Supervisietijd	5 min

Verplaatsingstijd	5 min
Aantal herstarts	2
Aantal stops	2
Stopoorzaken	charge du robot; Arrêt caméra faux positif; redémarrage pour fix du rtk

Werkbeoordeling

Kwaliteitswaardering	Neutraal
Gewelddadige schade aan het gewas	Laag

Voor het werk



Na het werk



Prestatie-indicatoren

Agronomisch ^[1]

Indicateur	Valeur	Unité
Gewassoort	Carottes et Radis	
Groei stadium	Opkomst	
Bodemtextuur	Kleileem	
Bodemvochtigheid	Kruimelig (optimaal)	
Onkruidruk	5	%
Geplande operatie	Schrappen	
Werkkwaliteit	Neutraal	
Gewasschade	Laag	

Energie ^[2]

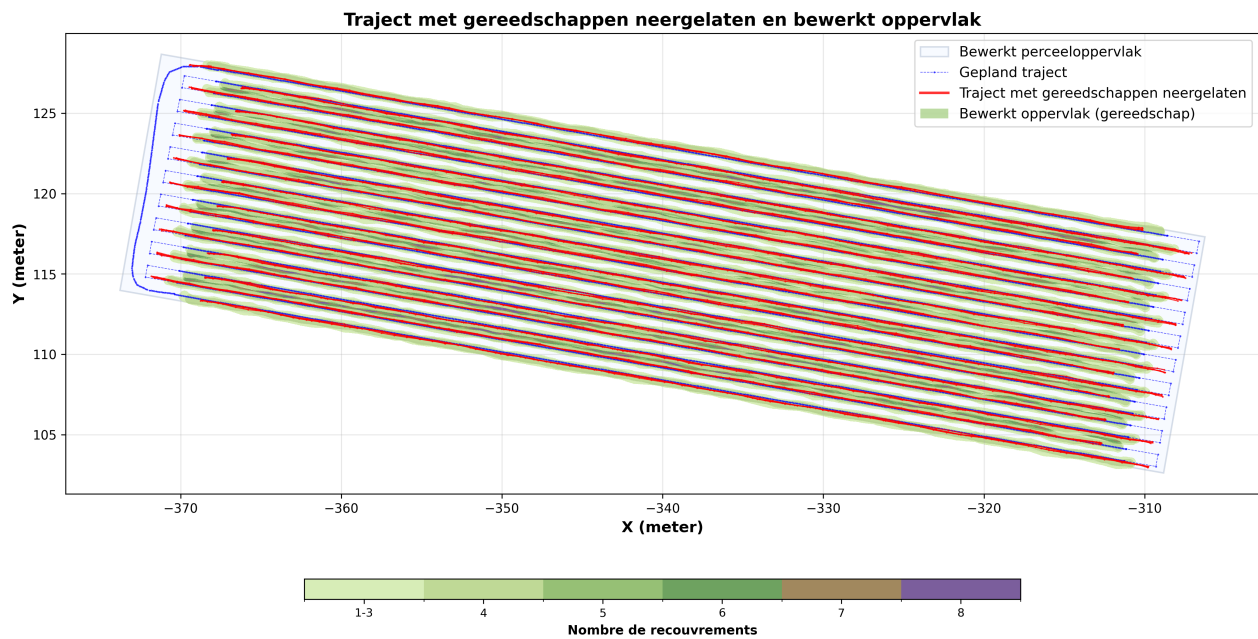
Indicateur	Valeur	Unité
SOC bij start	62.20	%
SOC bij einde	69.70	%
Totale ontlading ^[3]	78.99	%

Voor een accupackcapaciteit van: 2.54 kWh

Indicateur	Valeur	Unité
Totale energie consommeert	2.01	kWh
Gemiddeld vermogen	0.35	kW
Energie per hectare	5.72	kWh/ha
Autonomie per batterij <i>Referentie batterij: 2.54 kWh</i>	0.44	ha/batterie

Werksnelheid ^[4]

Indicateur	Valeur	Unité
Werksnelheid ^[5]	0.06	ha/h
Afgelegd oppervlak ^[6]	0.35	ha
Bewerkt perceeloppervlak ^[7]	0.10	ha
Bewerkt oppervlak ^[8]	0.29	ha
Effectief oppervlak ^[9]	0.08	ha
Dekkingsgraad ^[10]	277.31	%
Gemiddelde snelheid (km/h)	1.77	km/h
Max snelheid (km/h)	3.60	km/h



Economisch ^[11]

Indicateur	Valeur	Unité
Elektriciteitsprijs	0.19	€/kWh
Arbeidskosten/uur	18.00	€/h

Indicateur	Valeur	Unité
Toegewezen werknemers	0	
Arbeidskosten/ha	0.00	€/ha
Energiekosten	0.38	€
Energiekosten/ha	1.09	€/ha
Totale kosten	0.38	€
Totale kosten/ha	1.09	€/ha

Milieu ^[12]

Indicateur	Valeur	Unité
Temperatuur	17	°C
Neerslagtype	Geen	
CO ₂ -emissies ^[13] <i>Toegepaste emissiefactor: 317 g CO₂ per kWh.</i>	0.64	kg
Perceelfragmentatie	Aaneengesloten (<0,5 km)	

Missie ^[14]

Indicateur	Valeur	Unité
Geplande afstand ^[15]	1308.97	m
Afgelegde afstand ^[16]	5490.98	m
Afstandsafwijking	4182.01	m
Afgelegde afstand (%)	419.49	%
Gemiddelde laterale afwijking <i>Zonder halftour</i>	7.48	cm
Maximale laterale afwijking <i>Zonder halftour</i>	19.95	cm
Gemiddelde laterale afwijking (gereedschap) <i>Zonder halftour, gereedschapsafstand: 110 cm</i>	9.18	cm
Maximale laterale afwijking (gereedschap) <i>Zonder halftour, gereedschapsafstand: 110 cm</i>	20.00	cm
Gewerkte rijen ^[17]	21	

Operationeel ^[18]

Indicateur	Valeur	Unité
Gewicht robot	280.00	kg
Gewicht gereedschap	15.00	kg

Indicateur	Valeur	Unité
Totaal gewicht	295.00	kg
Energie/kg/ha	0.02	kWh/kg/ha
Gemiddeld koppel tijdens werk (% nominaal) ^[19] <i>Referentie nominaal koppel: 2.39 N·m — Aantal motoren: 2.</i>	40.88	%

Veiligheid ^[20]

Indicateur	Valeur	Unité
Aantal geofencing-overtredingen	0	
Tijd buiten geofencing (s)	0.00	s
Tijd buiten geofencing (u)	0.00	h
Lokale noodstopactiveringen	0	
Noodstop op afstand activeringen	0	
Bumperactiveringen	0	

Betrouwbaarheid ^[21]

Indicateur	Valeur	Unité
Aantal uitvoerfouten	0	
Aantal invoerfouten	0	
Aantal batterijfouten	0	
Aantal motorfouten	2	
Aantal ventiefouten	2	
Totaal fouten	4	
Uitvoerfouttijd (s)	0.00	s
Invoerfouttijd (s)	0.00	s
Batterijfouttijd (s)	0.00	s
Motors fouttijd (s)	381.07	s
Ventiel fouttijd (s)	381.41	s
Totale fouttijd (s)	382.91	s
Foutfrequentie/u	0.71	/h
Systeem beschikbaarheid (%)	98.12	%

Localisatie ^[22]

Indicateur	Valeur	Unité
Localisatiefouten	12	

Indicateur	Valeur	Unité
Fouttijd (s)	7955.82	s
Fouttijd (h)	2.21	h

Tijd ^[23]

Indicateur	Valeur	Unité
Totale duur	20377.10	s
Totale duur (uren)	5.66	h
Actieve tijd	9805.80	s
Actieve tijd (uren)	2.72	h
Inactieve tijd	10571.30	s
Inactieve tijd (uren)	2.94	h
Actieve tijd (%)	48.12	%
Inactieve tijd (%)	51.88	%

Missie 2

Testdatum	2026-03-18
Locatie	SABI AGRI, Auvergne, France
Operator	Nicolas
Starttijd	15:35
Eindtijd	16:29
Weer	
Type neerslag	Geen
Temperatuur	17 °C
Zonpositie	Zenith
Terrein	
Helling	0 %
Dwarshelling	0 %
Bodem	
Textuur	Kleileem
Dominante deeltjesgrootte	Stenen 20-200 mm
Vochttoestand	Kruimelig (optimaal)
Gewas	
Soort	Carottes et Radis
Groei stadium	Bodemvoorbereiding
Onkruidruk	5 %
Geplande bewerking	Bodemvoorbereiding
Aangrenzende omgeving	
Hoge vegetatie	Nee
Hoge gebouwen	Nee
Metalen structuren	Ja
Gracht of talud	Ja
Hoogspanningslijnen	Nee
Wegen	Nee
Gebied zonder netwerk	Nee
Robotconfiguratie	
Gewicht van de robot	280 kg
Breedte van de robot	0.64 m

Gereedschap

Naam van het gereedschap	Bineuse, 4 puis 2 dents
Type gereedschap	Getrokken
Gewicht van het gereedschap	30 kg
Lengte van het gereedschap	0.8 m
Breedte van het gereedschap	0.6 m
Hoogte van het gereedschap	0.6 m
Totale lengte gereedschap	1.1 m
Werkdiepte	0.05 m



Figuur 2.1: Presentatiefoto van de missie

Missiepresentatie

Missieparameters

Taak uit te voeren	Préparation du sol
Traject	Rectiligne, square turn
Werksnelheid	1.8 km/h
Missiebestand	faux_semis_1_2.json

Organisatie

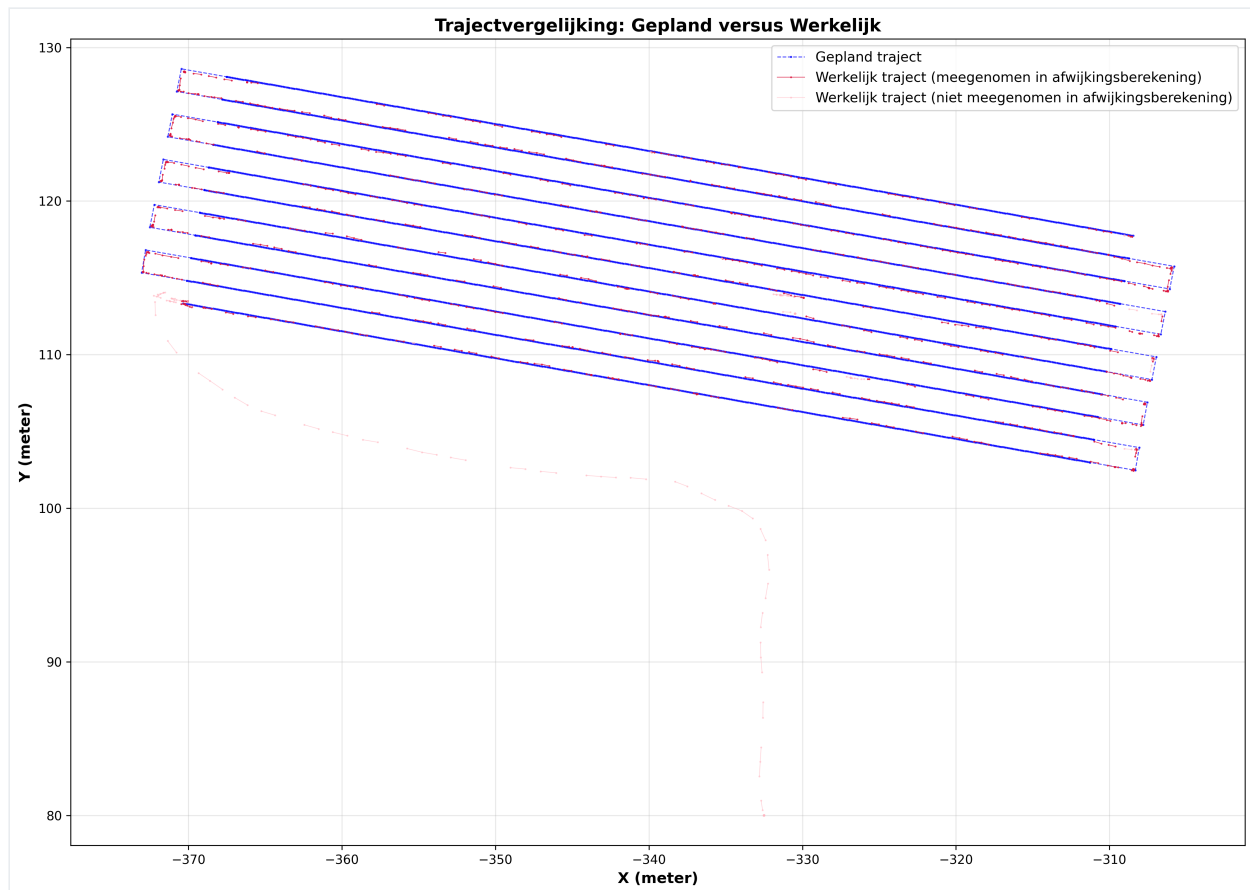
Arbeidskrachten

Totaal aantal werknemers	1
---------------------------------	---

Oppervlakte

Theoretische oppervlakte van de perceel	0.08 ha
Bewerkt perceeloppervlak	0.1047 ha
Perceelfragmentatie	Aaneengesloten (<0,5 km)

Traject



Figuur 2.1: Vergelijking geplande vs werkelijke traject

Agronomisch overzicht

Energie per hectare	6.40 kWh/ha
Werk snelheid	0.07 ha/h
Autonomie per batterij	0.40 ha/batterij

Tijdsopvolging

Gereedschapsinstelling	10 min
Wachttijd GPS-verbinding	0 min
Wachttijd wifi-verbinding	0 min
Supervisietijd	40 min
Verplaatsingstijd	5 min
Aantal herstarts	0
Aantal stops	3
Stopoorzaken	Moteurs force trop; Décalage trajectoire; modification outils, passage de 4 à 2 dents

Werkbeoordeling

Kwaliteitswaardering	Weinig tevreden
----------------------	-----------------

Voor het werk



Na het werk



Prestatie-indicatoren

Agronomisch ^[1]

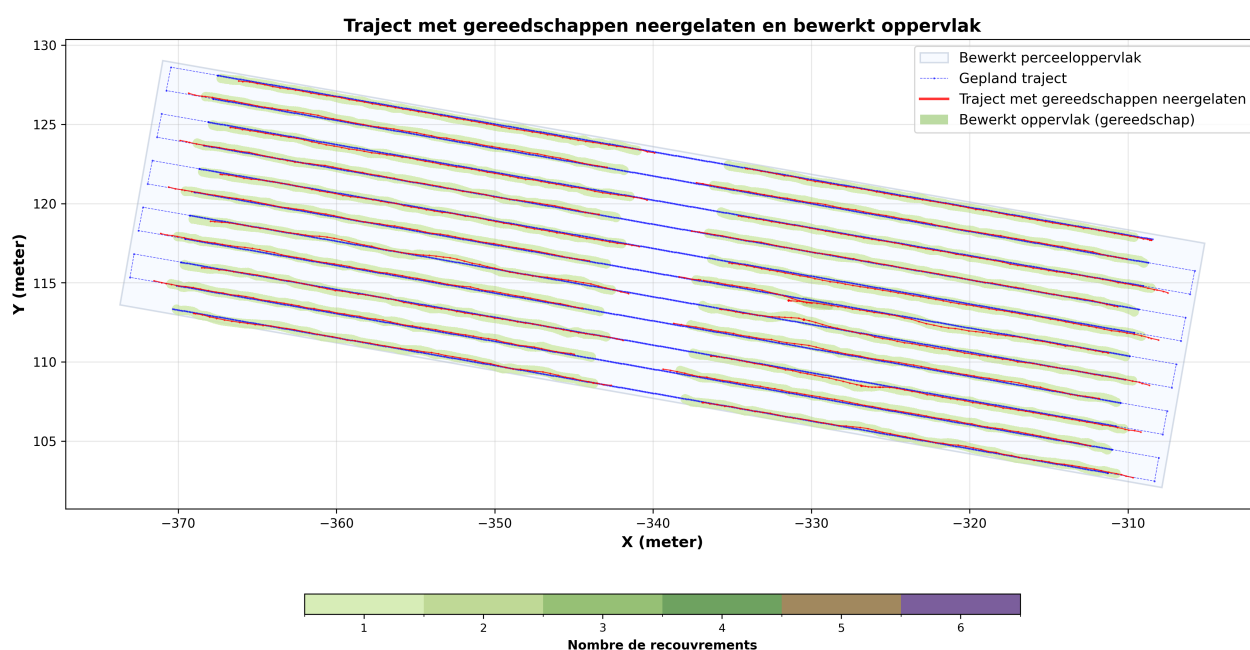
Indicateur	Valeur	Unité
Gewassoort	Carottes et Radis	
Groei stadium	Bodemvoorbereiding	
Bodemtextuur	Kleileem	
Bodemvochtigheid	Kruimelig (optimaal)	
Onkruiddruk	5	%
Geplande operatie	Bodemvoorbereiding	
Werkkwaliteit	Weinig tevreden	
Gewasschade	N/B	

Energie ^[2]

Indicateur	Valeur	Unité
SOC bij start	69.70	%
SOC bij einde	57.10	%
Totale ontlading ^[3] <i>Voor een accupackcapaciteit van: 2.54 kWh</i>	13.19	%
Totale energie consommeert	0.34	kWh
Gemiddeld vermogen	0.43	kW
Energie per hectare	6.40	kWh/ha
Autonomie per batterij <i>Referentie batterij: 2.54 kWh</i>	0.40	ha/batterie

Werk snelheid ^[4]

Indicateur	Valeur	Unité
Werk snelheid ^[5]	0.07	ha/h
Afgelegd oppervlak ^[6]	0.05	ha
Bewerkt perceeloppervlak ^[7]	0.10	ha
Bewerkt oppervlak ^[8]	0.04	ha
Effectief oppervlak ^[9]	0.04	ha
Dekkingsgraad ^[10]	0.29	%
Gemiddelde snelheid (km/h)	1.17	km/h
Max snelheid (km/h)	3.60	km/h



Economisch ^[11]

Indicateur	Valeur	Unité
Elektriciteitsprijs	0.19	€/kWh
Arbeidskosten/uur	18.00	€/h
Toegewezen werknemers	0	
Arbeidskosten/ha	0.00	€/ha
Energiekosten	0.06	€
Energiekosten/ha	1.22	€/ha
Totale kosten	0.06	€
Totale kosten/ha	1.22	€/ha

Milieu ^[12]

Indicateur	Valeur	Unité
Temperatuur	17	°C
Neerslagtype	Geen	
CO ₂ -emissies ^[13] <i>Toegepaste emissiefactor: 317 g CO₂ per kWh.</i>	0.11	kg
Perceelfragmentatie	Aaneengesloten (<0,5 km)	

Missie ^[14]

Indicateur	Valeur	Unité
Geplande afstand ^[15]	734.76	m
Afgelegde afstand ^[16]	819.83	m
Afstandsafwijking	85.06	m
Afgelegde afstand (%)	111.58	%
Gemiddelde laterale afwijking <i>Zonder halftour</i>	6.54	cm
Maximale laterale afwijking <i>Zonder halftour</i>	19.98	cm
Gemiddelde laterale afwijking (gereedschap) <i>Zonder halftour, gereedschapsafstand: 110 cm</i>	9.32	cm
Maximale laterale afwijking (gereedschap) <i>Zonder halftour, gereedschapsafstand: 110 cm</i>	19.82	cm
Gewerkte rijen ^[17]	11	

Operationeel ^[18]

Indicateur	Valeur	Unité
Gewicht robot	280.00	kg
Gewicht gereedschap	30.00	kg
Totaal gewicht	310.00	kg
Energie/kg/ha	0.02	kWh/kg/ha
Gemiddeld koppel tijdens werk (% nominaal) ^[19] <i>Referentie nominaal koppel: 2.39 N·m — Aantal motoren: 2.</i>	54.09	%

Veiligheid ^[20]

Indicateur	Valeur	Unité
Aantal geofencing-overtredingen	0	

Indicateur	Valeur	Unité
Tijd buiten geofencing (s)	0.00	s
Tijd buiten geofencing (u)	0.00	h
Lokale noodstopactiveringen	0	
Noodstop op afstand activeringen	0	
Bumperactiveringen	0	

Betrouwbaarheid ^[21]

Indicateur	Valeur	Unité
Aantal uitvoerfouten	0	
Aantal invoerfouten	0	
Aantal batterijfouten	0	
Aantal motorfouten	0	
Aantal ventiefouten	1	
Totaal fouten	1	
Uitvoerfouttijd (s)	N/B	s
Invoerfouttijd (s)	N/B	s
Batterijfouttijd (s)	N/B	s
Motors fouttijd (s)	0.00	s
Ventiel fouttijd (s)	0.10	s
Totale fouttijd (s)	0.10	s
Foutfrequentie/u	1.24	/h
Systeem beschikbaarheid (%)	100.00	%

Localisatie ^[22]

Indicateur	Valeur	Unité
Localisatiefouten	0	
Fouttijd (s)	0.00	s
Fouttijd (h)	0.00	h

Tijd ^[23]

Indicateur	Valeur	Unité
Totale duur	2898.09	s
Totale duur (uren)	0.81	h
Actieve tijd	1924.89	s

Indicateur	Valeur	Unité
Actieve tijd (uren)	0.53	h
Inactieve tijd	973.20	s
Inactieve tijd (uren)	0.27	h
Actieve tijd (%)	66.42	%
Inactieve tijd (%)	33.58	%

Missie 3

Testdatum	2026-03-18
Locatie	SABI AGRI, Auvergne, France
Operator	Nicolas
Starttijd	16:30
Eindtijd	17:31
Weer	
Type neerslag	Geen
Temperatuur	17 °C
Zonpositie	Zenith
Terrein	
Helling	0 %
Dwarshelling	0 %
Bodem	
Textuur	Kleileem
Dominante deeltjesgrootte	Stenen 20-200 mm
Vochttoestand	Kruimelig (optimaal)
Gewas	
Soort	Carottes et Radis
Groei stadium	Kale grond
Onkruidruk	5 %
Geplande bewerking	Schrapen
Aangrenzende omgeving	
Hoge vegetatie	Nee
Hoge gebouwen	Nee
Metalen structuren	Ja
Gracht of talud	Ja
Hoogspanningslijnen	Nee
Wegen	Nee
Gebied zonder netwerk	Nee
Robotconfiguratie	
Gewicht van de robot	280 kg
Breedte van de robot	0.64 m

Gereedschap

Naam van het gereedschap	Herse etri
Type gereedschap	Getrokken
Gewicht van het gereedschap	15 kg
Lengte van het gereedschap	0.8 m
Breedte van het gereedschap	0.6 m
Hoogte van het gereedschap	0.6 m
Totale lengte gereedschap	1.1 m
Werkdiepte	0.05 m



Figuur 3.1: Presentatiefoto van de missie

Missiepresentatie

Missieparameters

Taak uit te voeren	Préparation du sol
Traject	Rectiligne, square turn
Werksnelheid	3.6 km/h
Missiebestand	herse_1_2.json

Organisatie

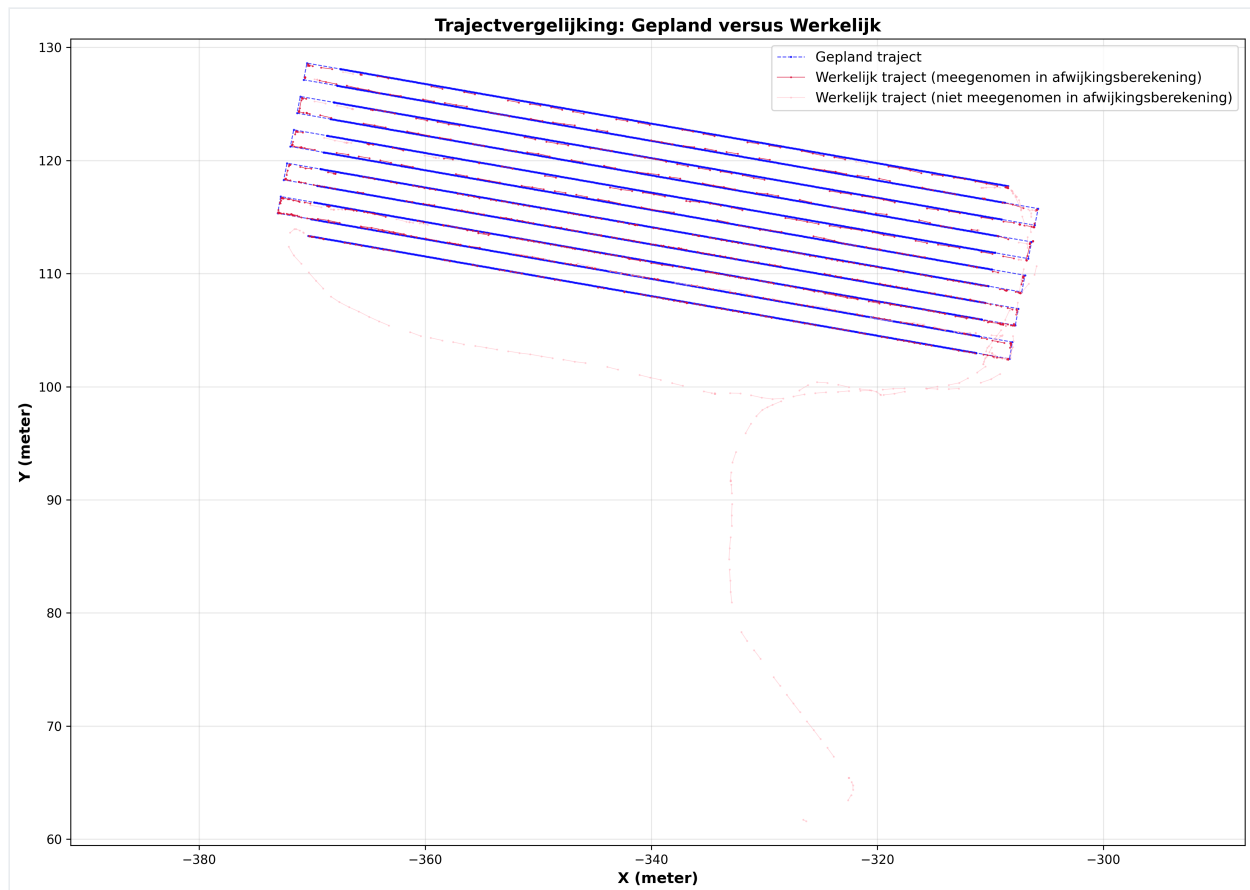
Arbeidskrachten

Totaal aantal werknemers	1
---------------------------------	---

Oppervlakte

Theoretische oppervlakte van de perceel	0.08 ha
Bewerkt perceeloppervlak	0.1047 ha
Perceelfragmentatie	Aaneengesloten (<0,5 km)

Traject



Figuur 3.1: Vergelijking geplande vs werkelijke traject

Agronomisch overzicht

Energie per hectare	5.12 kWh/ha
Werksnelheid	0.07 ha/h
Autonomie per batterij	0.50 ha/batterij

Tijdsopvolging

Gereedschapsinstelling	2 min
Wachttijd GPS-verbinding	0 min
Wachttijd wifi-verbinding	0 min
Supervisietijd	30 min
Verplaatsingstijd	5 min
Aantal herstarts	0
Aantal stops	6
Stopoorzaken	Sortie de traj (vitesse très élevée)

Werkbeoordeling

Kwaliteitswaardering	Over het algemeen tevreden
----------------------	----------------------------

Gewelddadige schade aan het gewas Geen

Voor het werk



Na het werk



Prestatie-indicatoren

Agronomisch ^[1]

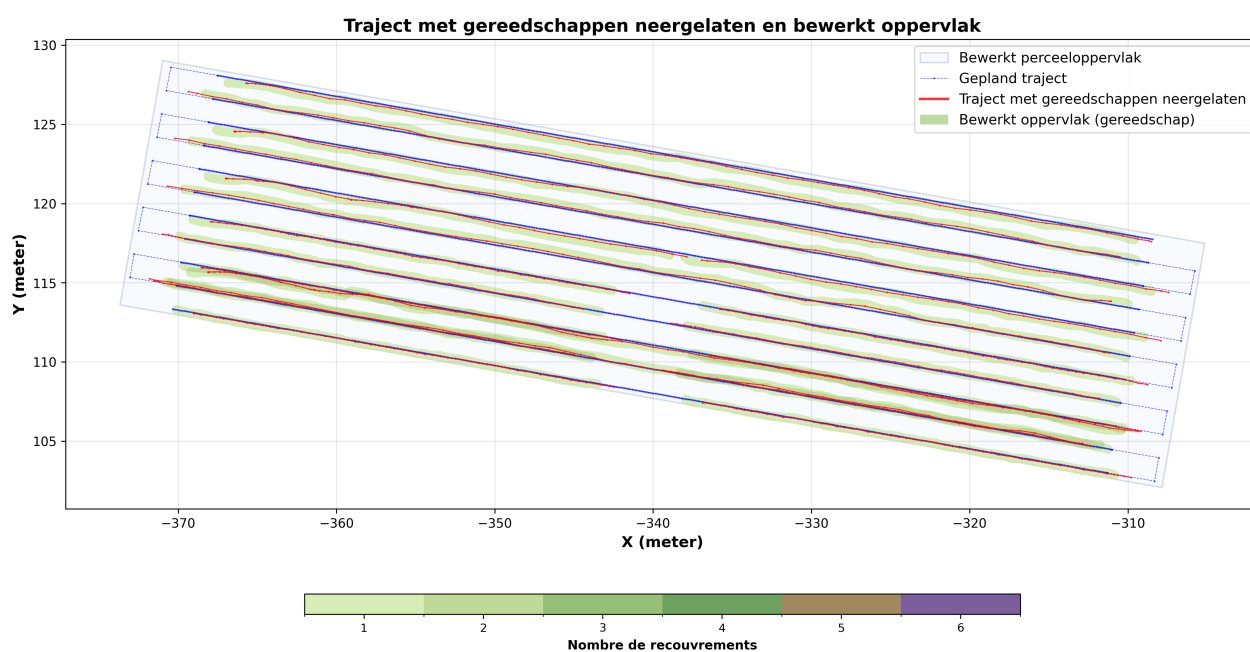
Indicateur	Valeur	Unité
Gewassoort	Carottes et Radis	
Groei stadium	Kale grond	
Bodemtextuur	Kleileem	
Bodemvochtigheid	Kruimelig (optimaal)	
Onkruiddruk	5	%
Geplande operatie	Schrapen	
Werkkwaliteit	Over het algemeen tevreden	
Gewasschade	Geen	

Energie ^[2]

Indicateur	Valeur	Unité
SOC bij start	57.10	%
SOC bij einde	58.80	%
Totale ontlading ^[3] <i>Voor een accupackcapaciteit van: 2.54 kWh</i>	13.57	%
Totale energie consommeert	0.35	kWh
Gemiddeld vermogen	0.53	kW
Energie per hectare	5.12	kWh/ha
Autonomie per batterij <i>Referentie batterij: 2.54 kWh</i>	0.50	ha/batterie

Werk snelheid ^[4]

Indicateur	Valeur	Unité
Werk snelheid ^[5]	0.07	ha/h
Afgelegd oppervlak ^[6]	0.07	ha
Bewerkt perceeloppervlak ^[7]	0.10	ha
Bewerkt oppervlak ^[8]	0.05	ha
Effectief oppervlak ^[9]	0.04	ha
Dekkingsgraad ^[10]	13.32	%
Gemiddelde snelheid (km/h)	1.70	km/h
Max snelheid (km/h)	3.60	km/h



Economisch ^[11]

Indicateur	Valeur	Unité
Elektriciteitsprijs	0.19	€/kWh
Arbeidskosten/uur	18.00	€/h
Toegewezen werknemers	0	
Arbeidskosten/ha	0.00	€/ha
Energiekosten	0.07	€
Energiekosten/ha	0.97	€/ha
Totale kosten	0.07	€
Totale kosten/ha	0.97	€/ha

Milieu ^[12]

Indicateur	Valeur	Unité
Temperatuur	17	°C
Neerslagtype	Geen	
CO ₂ -emissies ^[13] <i>Toegepaste emissiefactor: 317 g CO₂ per kWh.</i>	0.11	kg
Perceelfragmentatie	Aaneengesloten (<0,5 km)	

Missie ^[14]

Indicateur	Valeur	Unité
Geplande afstand ^[15]	734.76	m
Afgelegde afstand ^[16]	1054.41	m
Afstandsafwijking	319.64	m
Afgelegde afstand (%)	143.50	%
Gemiddelde laterale afwijking <i>Zonder halftour</i>	7.60	cm
Maximale laterale afwijking <i>Zonder halftour</i>	19.95	cm
Gemiddelde laterale afwijking (gereedschap) <i>Zonder halftour, gereedschapsafstand: 110 cm</i>	8.75	cm
Maximale laterale afwijking (gereedschap) <i>Zonder halftour, gereedschapsafstand: 110 cm</i>	19.92	cm
Gewerkte rijen ^[17]	11	

Operationeel ^[18]

Indicateur	Valeur	Unité
Gewicht robot	280.00	kg
Gewicht gereedschap	15.00	kg
Totaal gewicht	295.00	kg
Energie/kg/ha	0.02	kWh/kg/ha
Gemiddeld koppel tijdens werk (% nominaal) ^[19] <i>Referentie nominaal koppel: 2.39 N·m — Aantal motoren: 2.</i>	50.79	%

Veiligheid ^[20]

Indicateur	Valeur	Unité
Aantal geofencing-overtredingen	0	

Indicateur	Valeur	Unité
Tijd buiten geofencing (s)	0.00	s
Tijd buiten geofencing (u)	0.00	h
Lokale noodstopactiveringen	0	
Noodstop op afstand activeringen	0	
Bumperactiveringen	0	

Betrouwbaarheid ^[21]

Indicateur	Valeur	Unité
Aantal uitvoerfouten	0	
Aantal invoerfouten	0	
Aantal batterijfouten	0	
Aantal motorfouten	1	
Aantal ventiefouten	1	
Totaal fouten	2	
Uitvoerfouttijd (s)	0.00	s
Invoerfouttijd (s)	0.00	s
Batterijfouttijd (s)	0.00	s
Motors fouttijd (s)	51.20	s
Ventiel fouttijd (s)	51.34	s
Totale fouttijd (s)	52.04	s
Foutfrequentie/u	2.06	/h
Systeem beschikbaarheid (%)	98.51	%

Localisatie ^[22]

Indicateur	Valeur	Unité
Localisatiefouten	5	
Fouttijd (s)	1327.41	s
Fouttijd (h)	0.37	h

Tijd ^[23]

Indicateur	Valeur	Unité
Totale duur	3493.07	s
Totale duur (uren)	0.97	h
Actieve tijd	1722.61	s

Indicateur	Valeur	Unité
Actieve tijd (uren)	0 . 48	h
Inactieve tijd	1770 . 46	s
Inactieve tijd (uren)	0 . 49	h
Actieve tijd (%)	49 . 32	%
Inactieve tijd (%)	50 . 68	%

Descriptions van indicatoren

Nummers tussen vierkante haken verwijzen naar definities, veronderstellingen en bronnen hieronder.

- [1] Agronomische indicator: waarde uit de geregistreerde proefcontext.
- [2] Energie-indicator: afgeleid van elektrische metingen, verbruik en SOC tijdens de missie.
- [3] Totale ontlading (%): tijdens de missie verbruikte energie (verschil van het cumulatieve energieverbruik in kWh), gedeeld door de nominale accupackcapaciteit (kWh), vermenigvuldigd met 100. Deze indicator gebruikt niet de SOC aan het begin of einde; de referentiepackcapaciteit staat in de notitie indien bekend.
- [4] Werkprestatie-indicator: afgeleid van bewerkte oppervlakken, snelheden en tijd op het perceel.
- [5] Werksnelheid: hoeveelheid werk per tijdseenheid, in ha/u. $\text{Uursnelheid} = \text{afgelegd oppervlak (ha)} \div \text{totale missieduur (h)}$.
- [6] Afgelegd oppervlak: het door de robot afgelegde oppervlak = $\text{cumulatieve odometrie} \times \text{robotbreedte}$.
- [7] Bewerkt perceeloppervlak: oppervlak van het perceel dat door de robot is bewerkt. Gemodelleerd als een georiënteerde begrenzingsdoos (OBB) met marge gelijk aan halve robotbreedte rond het geplande pad dat is bewerkt.
- [8] Bewerkt oppervlak: oppervlak bewerkt door het werktuig ($\text{werkbreedte} \times \text{padlengte met werktuig omlaag}$). Elke passage telt; overlappingen tellen op.
- [9] Effectief oppervlak: door het werktuig bewerkt oppervlak zonder overlappingen.
- [10] Dekkingsgraad: verhouding van bewerkt tot effectief oppervlak. $(\text{bewerkt} - \text{effectief}) / \text{effectief} \times 100$. Een hoge waarde betekent veel passages over dezelfde stroken.
- [11] Economische indicator: berekend uit kosten en energie-/tijdaggregaten van de missie.
- [12] Milie-indicator: afgeleid van weerscontext of verbruik volgens de gedocumenteerde methode.
- [13] CO₂-uitstoot van tijdens de missie verbruikte netstroom ($\text{kWh} \times 0,317 \text{ kg/kWh}$). Bron: Statistieken duurzame ontwikkeling — Klimaat in cijfers (digitale editie), hoofdstuk broeikasgasemissies industrie / elektriciteitsproductie (statistiques.developpement-durable.gouv.fr).
- [14] Missie-indicator: afgeleid van werkelijk pad, plan en berekende geometrische afwijkingen.
- [15] Theoretische missie-afstand: cumulatieve lengte van de geplande trajectorie uit het missie-JSON-bestand. Komt niet overeen met het werkelijke pad van de robot.
- [16] Afstand die de robot werkelijk heeft afgelegd. Kan verplaatsingen vóór het effectieve begin van de missie en na het einde omvatten, afhankelijk van de geregistreerde gegevens.
- [17] Aantal verschillende gewerkte rijen (gereedschap omlaag).
- [18] Operationele indicator: afgeleid van kinematica, werktuig of gedocumenteerde massa's.
- [19] Gemiddelde absolute motorkoppels alleen bij neergelaten gereedschap, als percentage van het nominale koppel van de motoren.
- [20] Veiligheids-indicator: afgeleid van veiligheidsgerelateerde gebeurtenissen en tijden.
- [21] Betrouwbaarheids-indicator: afgeleid van storingscodes en fouttijd per subsysteem.
- [22] Lokalisatie-indicator: afgeleid van fouten of uitvaltijd van lokalisatie.
- [23] Tijd-indicator: afgeleid van tijdstempels en activiteitstoestanden.