

RAPORT UŻYTKOWANIA

Pojazd: SRBC 17 Data: 02/04/2026
Lokalizacja: SABI AGRI Misje: 1

Misja 1

Data testu	2026-04-02
Lokalizacja	SABI AGRI, Auvergne, France
Operator	Nicolas
Czas rozpoczęcia	11:00
Czas zakończenia	17:14
Pogoda	
Typ opadów	Brak
Temperatura	14 °C
Pozycja słońca	Zenith
Teren	
Nachylenie	0 %
Poprzeczne nachylenie	0 %
Gleba	
Struktura	Pył gliniasty
Dominujący rozmiar cząstek	Kamienie 20-200 mm
Stan wilgotności	Sypki (optimalny)
Uprawa	
Gatunek	Radis et Carottes
Faza wzrostu	Wschody
Presja chwastów	7 %
Planowana operacja	Skrobanie
Sąsiadujące środowisko	
Wysoka roślinność	Nie
Wysokie budynki	Nie
Konstrukcje metalowe	Tak
Rów lub wał	Tak
Linie wysokiego napięcia	Nie

Drogi	Nie
Strefa bez sieci	Nie
Konfiguracja robota	
Waga robota	280 kg
Szerokość robota	0.64 m
<i>Narzędzie</i>	
Nazwa narzędzia	Herse etri
Typ narzędzia	Ciągany
Waga narzędzia	15 kg
Długość narzędzia	0.8 m
Szerokość narzędzia	0.64 m
Wysokość narzędzia	0.6 m
Całkowita długość narzędzia	1.1 m
Głębokość robocza	0.08 m



Wykres 1.1: Zdjęcie prezentacyjne misji

Prezentacja misji

Parametry misji

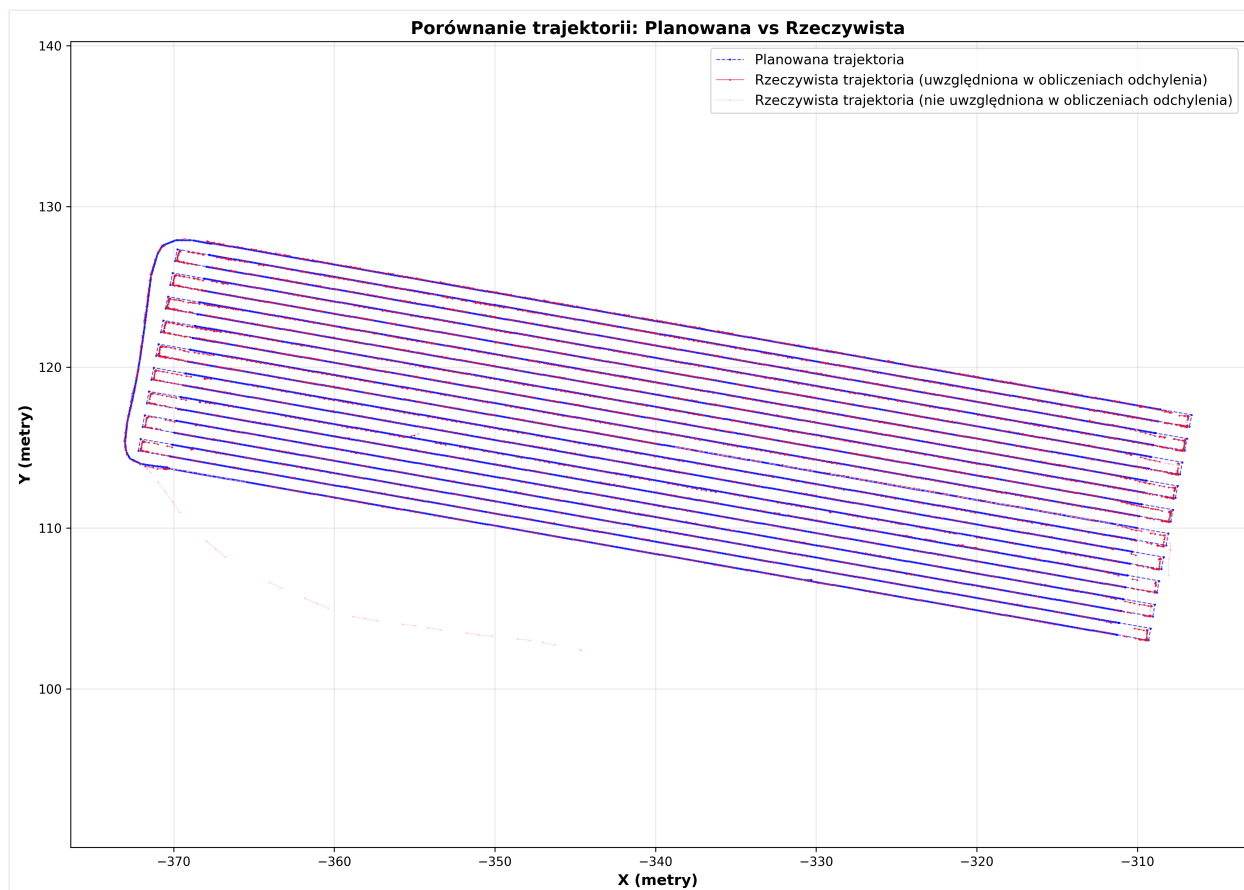
Zadanie do wykonania	Grattage chardons
Trajektoria	Rectiligne, square turn
Prędkość robocza	1.2 km/h
Plik misji	mission_complete_inter_rang_boucle.json

Organizacja

<i>Siła robocza</i>	
Łączna liczba pracowników	1
<i>Powierzchnia</i>	

Teoretyczna powierzchnia działki	0.08 ha
Powierzchnia działki obrobionej	0.0984 ha
Fragmentacja działek	Skonsolidowane (<0,5 km)

Trajektoria



Wykres 1.1: Porównanie planowanej vs rzeczywistej trajektorii

Podsumowanie agronomiczne

Energia na hektar	6.02 kWh/ha
Wydajność pracy	0.03 ha/h
Autonomia na baterię	0.42 ha/batterie

Śledzenie czasu

Regulacja narzędzi	0 min
Oczekiwanie na połączenie GPS	5 min
Oczekiwanie na połączenie Wi-Fi	0 min
Czas nadzoru	2 min

Czas przemieszczenia	5 min
Liczba restartów	1
Liczba zatrzymań	1
Przyczyny zatrzymań	un arrêt (fausse détection de personnes)

Ocena pracy

Ocena jakości	Neutralny
Uszkodzenia upraw	Niski

Przed pracą



Po pracy



Wskaźniki wydajności

Agronomiczny ^[1]

Indicateur	Valeur	Unité
Gatunek uprawy	Radis et Carottes	
Etap wzrostu	Wschody	
Tekstura gleby	Pył gliniasty	
Wilgotność gleby	Sypki (optymalny)	
Presja chwastów	7	%
Planowana operacja	Skrobanie	
Jakość pracy	Neutralny	
Uszkodzenia upraw	Niski	

Energia ^[2]

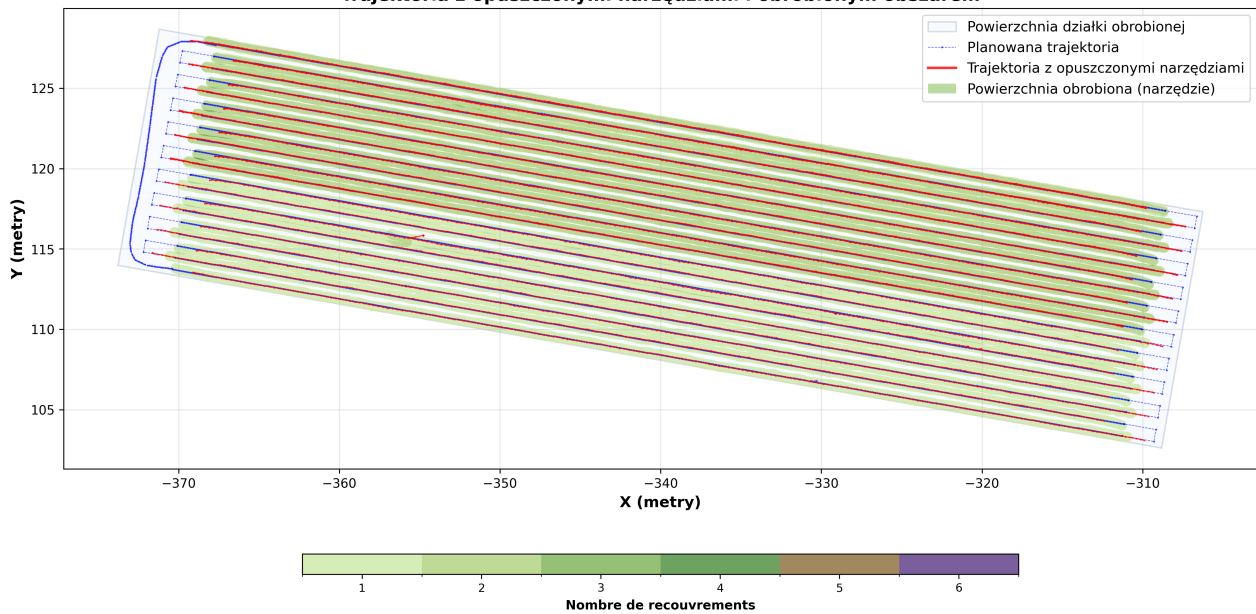
Indicateur	Valeur	Unité
SOC na początku	22.30	%
SOC na końcu	73.30	%
Całkowite rozładowanie ^[3]	31.58	%
<i>Przy pojemności pakietu akumulatorów: 2.54 kWh</i>		

Indicateur	Valeur	Unité
Całkowita energia zużyta	0.80	kWh
Średnia moc	0.16	kW
Energia na hektar	6.02	kWh/ha
Autonomia na baterię <i>Bateria odniesienia: 2.54 kWh</i>	0.42	ha/batterie

Wydajność pracy ^[4]

Indicateur	Valeur	Unité
Wydajność pracy ^[5]	0.03	ha/h
Przebyty obszar ^[6]	0.13	ha
Powierzchnia działki obrobionej ^[7]	0.10	ha
Obszar obrobiony ^[8]	0.12	ha
Efektywny obszar ^[9]	0.08	ha
Wskaźnik pokrycia ^[10]	51.63	%
Średnia prędkość (km/h)	0.95	km/h
Maksymalna prędkość (km/h)	3.60	km/h

Trajektoria z opuszczonymi narzędziami i obrobionym obszarem



Ekonomiczny ^[11]

Indicateur	Valeur	Unité
Cena energii elektrycznej	0.19	€/kWh
Koszt pracy/godzina	18.00	€/h

Indicateur	Valeur	Unité
Przypisani pracownicy	0	
Koszt pracy/ha	0.00	€/ha
Koszt energii	0.15	€
Koszt energii/ha	1.14	€/ha
Całkowity koszt	0.15	€
Całkowity koszt/ha	1.14	€/ha

Środowiskowy ^[12]

Indicateur	Valeur	Unité
Temperatura	14	°C
Typ opadów	Brak	
Emisje CO ₂ ^[13] <i>Zastosowany współczynnik emisji: 317 g CO₂ na kWh.</i>	0.25	kg
Fragmentacja działki	Skonsolidowane (<0,5 km)	

Misja ^[14]

Indicateur	Valeur	Unité
Planowana odległość ^[15]	1309.76	m
Przebyta odległość ^[16]	2084.67	m
Odchylenie odległości	774.91	m
Przebyta odległość (%)	159.16	%
Średnie odchylenie boczne <i>Bez półobrotu</i>	7.97	cm
Maksymalne odchylenie boczne <i>Bez półobrotu</i>	19.98	cm
Średnie odchylenie boczne (narzędzie) <i>Bez półobrotu, odległość narzędzia: 110 cm</i>	9.41	cm
Maksymalne odchylenie boczne (narzędzie) <i>Bez półobrotu, odległość narzędzia: 110 cm</i>	20.00	cm
Przepracowane rzędy ^[17]	21	

Operacyjny ^[18]

Indicateur	Valeur	Unité
Waga robota	280.00	kg
Waga narzędzia	15.00	kg

Indicateur	Valeur	Unité
Całkowita waga	295.00	kg
Energia/kg/ha	0.02	kWh/kg/ha
Średni moment przy pracy (% nominalnego) ^[19] <i>Referencyjny moment nominalny: 2.39 N·m — Liczba silników: 2.</i>	41.34	%

Bezpieczeństwo ^[20]

Indicateur	Valeur	Unité
Liczba wyjść z geofencingu	0	
Czas poza geofencingiem (s)	0.00	s
Czas poza geofencingiem (h)	0.00	h
Lokalne aktywacje zatrzymania awaryjnego	0	
Zdalne zatrzymania awaryjne	0	
Aktywacje zderzaka	0	

Niezawodność ^[21]

Indicateur	Valeur	Unité
Liczba błędów wyjść	0	
Liczba błędów wejść	0	
Liczba błędów baterii	0	
Liczba błędów silników	1	
Liczba błędów siłowników	1	
Łączna liczba błędów	2	
Czas błędu wyjść (s)	0.00	s
Czas błędu wejść (s)	0.00	s
Czas błędu baterii (s)	0.00	s
Czas błędu silników (s)	6605.97	s
Czas błędu siłowników (s)	6606.81	s
Całkowity czas błędów (s)	6606.83	s
Liczba błędów/h	0.41	/h
Dostępność systemu (%)	61.96	%

Lokalizacja ^[22]

Indicateur	Valeur	Unité
Błędy lokalizacji	1	

Indicateur	Valeur	Unité
Czas błędu (s)	8222.77	s
Czas błędu (h)	2.28	h

Czas ^[23]

Indicateur	Valeur	Unité
Całkowity czas trwania	17367.50	s
Całkowity czas trwania (godziny)	4.82	h
Czas aktywny	7114.50	s
Czas aktywny (godziny)	1.98	h
Czas nieaktywny	10253.01	s
Czas nieaktywny (godziny)	2.85	h
Czas aktywny (%)	40.96	%
Czas nieaktywny (%)	59.04	%

Descriptions wskaźników

Numery w nawiasach kwadratowych odsyłają do definicji, założeń i źródeł podanych poniżej.

- [1] Wskaźnik agronomiczny: wartość z zarejestrowanego kontekstu doświadczenia.
- [2] Wskaźnik energetyczny: pochodzi z pomiarów elektrycznych, zużycia i SOC w misji.
- [3] Całkowite rozładowanie (%): energia zużyta podczas misji (zmiana skumulowanej energii w kWh) podzielona przez nominalną pojemność pakietu akumulatorów (kWh), pomnożona przez 100. Wskaźnik nie opiera się na SOC na początku ani końcu misji; pojemność referencyjna pakietu jest podana w notatce, jeśli jest znana.
- [4] Wskaźnik wydajności pracy: pochodzi z powierzchni, prędkości i czasu na polu.
- [5] Wydajność pracy: ilość pracy na jednostkę czasu, w ha/h. Wydajność godzinowa = przebyty obszar (ha) ÷ całkowity czas misji (h).
- [6] Przebyty obszar: powierzchnia „zamiatana” przez robota = skumulowany dystans ometryczny × szerokość robota.
- [7] Powierzchnia obrabianej działki: powierzchnia działki obrabianej przez robota. Modelowana jako obrócony prostokąt OBB z marginesem równym połowie szerokości robota wokół zaplanowanej trajektorii, która została obrabiona.
- [8] Obszar obróbki: powierzchnia obrabiana przez narzędzie (szerokość robocza × długość śladu przy opuszczonym narzędziu). Każdy przejazd się liczy; nakładanie się sumuje.
- [9] Efektywny obszar: powierzchnia obrabiana przez narzędzie z wyłączeniem nakładania się.
- [10] Wskaźnik pokrycia: stosunek obszaru obróbki do efektywnego. $(\text{obrobiony} - \text{efektywny}) / \text{efektywny} \times 100$. Wysoka wartość oznacza wiele przejazdów po tych samych fragmentach.
- [11] Wskaźnik ekonomiczny: obliczany z kosztów oraz agregatów energii/czasu misji.
- [12] Wskaźnik środowiskowy: pochodzi z warunków pogodowych lub zużycia według udokumentowanej metody.
- [13] Emisje CO₂ z sieciowej energii elektrycznej zużytej w misji (kWh × 0,317 kg/kWh). Źródło: Statystyki zrównoważonego rozwoju — Kluczowe dane klimatyczne (wydanie cyfrowe), rozdział emisji GHG przemysłu / produkcji energii elektrycznej (statistiques.developpement-durable.gouv.fr).
- [14] Wskaźnik misji: pochodzi z rzeczywistej trasy, planu i obliczonych odchyłeń geometrycznych.
- [15] Teoretyczna odległość misji: skumulowana długość zaplanowanej trajektorii z pliku JSON misji. Nie odpowiada rzeczywistej trasie robota.
- [16] Rzeczywiście przebyta odległość przez robota. Może obejmować przemieszczenia przed faktycznym rozpoczęciem misji i po jej zakończeniu — zależnie od zarejestrowanych danych.
- [17] Liczba odrębnych przepracowanych rzędów (narzędzie opuszczone).
- [18] Wskaźnik operacyjny: pochodzi z kinematyki, narzędzia lub udokumentowanych mas.
- [19] Średnia wartość bezwzględna momentów silników tylko przy opuszczonym narzędziu, w procentach nominalnego momentu silników.
- [20] Wskaźnik bezpieczeństwa: pochodzi z zdarzeń i czasów związanych z funkcjami bezpieczeństwa.
- [21] Wskaźnik niezawodności: pochodzi z kodów usterek i czasu błędu na podsystem.
- [22] Wskaźnik lokalizacji: pochodzi z błędów lub czasu bez poprawnej lokalizacji.
- [23] Wskaźnik czasowy: pochodzi ze znaczników czasu i stanów aktywności.