

RAPORT UŻYTKOWANIA

Pojazd: SRBC TEST
Lokalizacja: Montpeyroux

Data: 11/12/2025
Misje: 1

Misja 1

Data testu	2025-12-11
Lokalizacja	Montpeyroux, Auvergne, France
Operator	Nicolas
Czas rozpoczęcia	15:30
Czas zakończenia	16:37
Pogoda	
Typ opadów	Brak
Temperatura	5 °C
Pozycja słońca	Couché
Teren	
Nachylenie	0 %
Poprzeczne nachylenie	0 %
Gleba	
Struktura	Pył gliniasty
Dominujący rozmiar cząstek	Kamienie 20-200 mm
Stan wilgotności	Wilgotny (półplastyczny)
Uprawa	
Faza wzrostu	Przygotowanie gleby
Presja chwastów	10 %
Planowana operacja	Przygotowanie gleby
Śsiadujące środowisko	
Wysoka roślinność	Tak
Wysokie budynki	Nie
Konstrukcje metalowe	Nie
Rów lub wał	Nie
Linie wysokiego napięcia	Nie
Drogi	Nie

Strefa bez sieci	Nie
Konfiguracja robota	
Waga robota	250 kg
Szerokość robota	0.64 m
<i>Narzędzie</i>	
Nazwa narzędzia	Bineuse
Typ narzędzia	Ciągany
Waga narzędzia	60 kg
Długość narzędzia	0.8 m
Szerokość narzędzia	0.6 m
Wysokość narzędzia	0.6 m
Całkowita długość narzędzia	1.1 m
Głębokość robocza	0.1 m



Wykres 1.1: Zdjęcie prezentacyjne misji

Prezentacja misji

Parametry misji

Zadanie do wykonania	Binage
Trajektoria	rectiligne, square turn
Prędkość robocza	1.5 km/h
Plik misji	2025-12-11T16_12_17.json

Organizacja

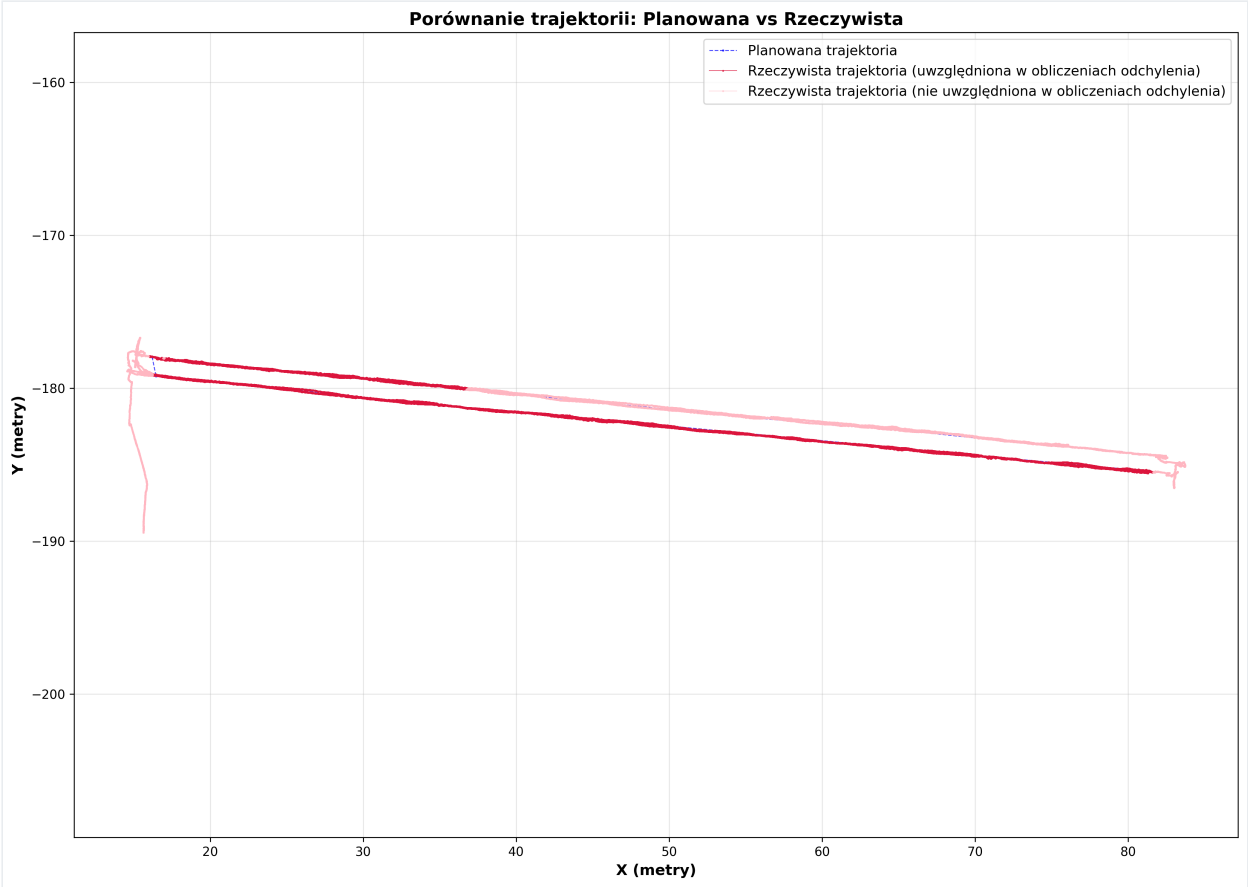
Siła robocza

Łączna liczba pracowników	2
Pracownicy przy zadaniu robota	0

Powierzchnia

Teoretyczna powierzchnia działki	0.02 ha
Powierzchnia działki obrobionej	0.0127 ha
Fragmentacja działek	Skonsolidowane (<0,5 km)

Trajektoria



Wykres 1.1: Porównanie planowanej vs rzeczywistej trajektorii

Podsumowanie agronomiczne

Wydajność pracy 0.04 ha/h

Śledzenie czasu

Regulacja narzędzi	10 min
Oczekiwanie na połączenie GPS	5 min
Oczekiwanie na połączenie Wi-Fi	0 min
Czas nadzoru	60 min
Czas przemieszczenia	20 min
Liczba restartów	0
Liczba zatrzymań	10
Przyczyny zatrzymań	Trop d'herbe pour les demis-tour; 2/3 coupures RTK

Ocena pracy

Ocena jakości	Neutralny
---------------	-----------

Wskaźniki wydajności

Agronomiczny ^[1]

Indicateur	Valeur	Unité
Gatunek uprawy	<i>N/D</i>	
Etap wzrostu	Przygotowanie gleby	
Tekstura gleby	Pył gliniasty	
Wilgotność gleby	Wilgotny (półplastyczny)	
Presja chwastów	10	%
Planowana operacja	Przygotowanie gleby	
Jakość pracy	Neutralny	
Uszkodzenia upraw	Brak	

Energia ^[2]

Indicateur	Valeur	Unité
SOC na początku	62.90	%
SOC na końcu	52.60	%
Całkowite rozładowanie ^[3] <i>Brak danych o zużyciu</i>	<i>N/D</i>	%

Wydajność pracy ^[4]

Indicateur	Valeur	Unité
Wydajność pracy ^[5]	0.04	ha/h
Przebyty obszar ^[6]	0.03	ha
Powierzchnia działki obrobionej ^[7]	0.01	ha
Obszar obrobiony ^[8]	<i>N/D</i>	ha
Efektywny obszar ^[9]	<i>N/D</i>	ha
Wskaźnik pokrycia ^[10]	<i>N/D</i>	%
Średnia prędkość (km/h)	1.39	km/h
Maksymalna prędkość (km/h)	3.60	km/h

Ekonomiczny ^[11]

Indicateur	Valeur	Unité
Cena energii elektrycznej	<i>N/D</i>	€/kWh
Koszt pracy/godzina	<i>N/D</i>	€/h
Przypisani pracownicy	0	
Koszt pracy/ha	<i>N/D</i>	€/ha
Koszt energii	<i>N/D</i>	€
Koszt energii/ha	<i>N/D</i>	€/ha
Całkowity koszt <i>Prix de l'électricité non disponible dans le COD</i>	<i>N/D</i>	€
Całkowity koszt/ha	<i>N/D</i>	€/ha

Środowiskowy ^[12]

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

Misja ^[14]

Indicateur	Valeur	Unité
Planowana odległość ^[15]	131.80	m
Przebyta odległość ^[16]	538.90	m
Odchylenie odległości	407.10	m
Przebyta odległość (%)	408.87	%
Średnie odchylenie boczne <i>Bez półobrotu</i>	5.17	cm
Maksymalne odchylenie boczne <i>Bez półobrotu</i>	20.00	cm
Średnie odchylenie boczne (narzędzie) <i>Bez półobrotu, odległość narzędzia: 110 cm</i>	7.32	cm
Maksymalne odchylenie boczne (narzędzie) <i>Bez półobrotu, odległość narzędzia: 110 cm</i>	19.99	cm
Przepracowane rzędy ^[17]	<i>N/D</i>	

Operacyjny ^[18]

Indicateur	Valeur	Unité
Waga robota	250.00	kg
Waga narzędzia	<i>N/D</i>	kg
Całkowita waga	250.00	kg
Energia/kg/ha	0.00	kWh/kg/ha
Średni moment przy pracy (% nominalnego) ^[19] <i>Referencyjny moment nominalny: 2.39 N·m — Liczba silników: —.</i>	<i>N/D</i>	%

Bezpieczeństwo ^[20]

Indicateur	Valeur	Unité
Liczba wyjść z geofencingu	1	
Czas poza geofencingiem (s)	1181.77	s
Czas poza geofencingiem (h)	0.33	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	20	
Liczba błędów siłowników	0	
Łączna liczba błędów	20	
Czas błędu wyjść (s)	<i>N/D</i>	s
Czas błędu wejść (s)	<i>N/D</i>	s
Czas błędu baterii (s)	0.00	s
Czas błędu silników (s)	3.00	s
Czas błędu siłowników (s)	0.00	s
Całkowity czas błędów (s)	3.00	s
Liczba błędów/h	21.90	/h
Dostępność systemu (%)	99.91	%

Lokalizacja ^[22]

Indicateur	Valeur	Unité
Błędy lokalizacji	16	
Czas błędu (s)	75.24	s
Czas błędu (h)	0.02	h

Czas ^[23]

Indicateur	Valeur	Unité
Całkowity czas trwania	3287.72	s
Całkowity czas trwania (godziny)	0.91	h
Czas aktywny	2473.79	s
Czas aktywny (godziny)	0.69	h
Czas nieaktywny	813.93	s
Czas nieaktywny (godziny)	0.23	h
Czas aktywny (%)	75.24	%
Czas nieaktywny (%)	24.76	%

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 obrobionej działki: powierzchnia działki obrobionej przez robota. Modelowana jako obrócony prostokąt OBB z marginesem równym połowie szerokości robota wokół zaplanowanej trajektorii, która została obrobiona.
- [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 ($\text{kWh} \times 0,317 \text{ kg/kWh}$). 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.