

RAPORT UŻYTKOWANIA

Pojazd: SRBC TEST

Data: 06/03/2026

Lokalizacja: Valence

Misje: 1

Misja 1

Data testu	2026-03-06
Lokalizacja	Valence, Drome, France
Operator	Alexandre
Czas rozpoczęcia	09:40
Czas zakończenia	10:06
Pogoda	
Typ opadów	Brak
Temperatura	16 °C
Pozycja słońca	Levé
Teren	
Nachylenie	2 %
Poprzeczne nachylenie	2 %
Gleba	
Struktura	Pył gliniasty
Dominujący rozmiar cząstek	Głazy >200 mm
Stan wilgotności	Bardzo wilgotny (plastyczny)
Uprawa	
Faza wzrostu	Przygotowanie gleby
Presja chwastów	100 %
Planowana operacja	Przygotowanie gleby
Śsiadujące środowisko	
Wysoka roślinność	Tak
Wysokie budynki	Nie
Konstrukcje metalowe	Tak
Rów lub wał	Nie
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	Cheval de trait
Typ narzędzia	Ciągany
Waga narzędzia	50 kg
Długość narzędzia	1.4 m
Szerokość narzędzia	0.6 m
Wysokość narzędzia	1.0 m
Głębokość robocza	0.1 m



Wykres 1.1: Zdjęcie prezentacyjne misji

Prezentacja misji

Parametry misji

Zadanie do wykonania	Binage
Prędkość robocza	1 km/h

Organizacja

<i>Siła robocza</i>	
Łączna liczba pracowników	2
Pracownicy przy zadaniu robota	0
<i>Powierzchnia</i>	
Teoretyczna powierzchnia działki	0.03 ha
Fragmentacja działek	Skonsolidowane (<0,5 km)

Podsumowanie agronomiczne

Energia na hektar	16.54 kWh/ha
Wydajność pracy	0.02 ha/h
Autonomia na baterię	0.15 ha/batterie

Śledzenie czasu

Regulacja narzędzi	5 min
Oczekiwanie na połączenie GPS	0 min
Oczekiwanie na połączenie Wi-Fi	0 min
Czas nadzoru	30 min
Czas przemieszczenia	30 min
Liczba restartów	0
Liczba zatrzymań	0

Ocena pracy

Ocena jakości	Neutralny
Uszkodzenia upraw	Brak

Wskaźniki wydajności

Agronomiczny ^[1]

Indicateur	Valeur	Unité
Gatunek uprawy	<i>N/D</i>	
Etap wzrostu	Przygotowanie gleby	
Tekstura gleby	Pył gliniasty	
Wilgotność gleby	Bardzo wilgotny (plastyczny)	
Presja chwastów	100	%
Planowana operacja	Przygotowanie gleby	
Jakość pracy	Neutralny	
Uszkodzenia upraw	Brak	

Energia ^[2]

Indicateur	Valeur	Unité
SOC na początku	72.20	%
SOC na końcu	68.50	%

Indicateur	Valeur	Unité
Całkowite rozładowanie ^[3] <i>Przy pojemności pakietu akumulatorów: 2.54 kWh</i>	3.90	%
Całkowita energia zużyta	0.10	kWh
Średnia moc	0.33	kW
Energia na hektar	16.54	kWh/ha
Autonomia na baterię <i>Bateria odniesienia: 2.54 kWh</i>	0.15	ha/batterie

Wydajność pracy ^[4]

Indicateur	Valeur	Unité
Wydajność pracy ^[5]	0.02	ha/h
Przebyty obszar ^[6]	0.01	ha
Powierzchnia działki obrobionej ^[7]	<i>N/D</i>	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)	1.01	km/h
Maksymalna prędkość (km/h)	1.50	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	16	°C

Indicateur	Valeur	Unité
Typ opadów	Brak	
Emisje CO ₂ ^[13] <i>Zastosowany współczynnik emisji: 317 g CO₂ na kWh.</i>	0.03	kg
Fragmentacja działki	Skonsolidowane (<0,5 km)	

Misja ^[14]

Indicateur	Valeur	Unité
Planowana odległość ^[15]	N/D	m
Przebyta odległość ^[16]	93.61	m
Odchylenie odległości	N/D	m
Przebyta odległość (%)	N/D	%
Średnie odchylenie boczne <i>Bez półobrotu</i>	N/D	cm
Maksymalne odchylenie boczne <i>Bez półobrotu</i>	N/D	cm
Średnie odchylenie boczne (narzędzie) <i>Bez półobrotu, odległość narzędzia: — cm</i>	N/D	cm
Maksymalne odchylenie boczne (narzędzie) <i>Bez półobrotu, odległość narzędzia: — cm</i>	N/D	cm
Przepracowane rzędy ^[17]	N/D	

Operacyjny ^[18]

Indicateur	Valeur	Unité
Waga robota	280.00	kg
Waga narzędzia	N/D	kg
Całkowita waga	280.00	kg
Energia/kg/ha	0.06	kWh/kg/ha
Średni moment przy pracy (% nominalnego) ^[19] <i>Referencyjny moment nominalny: 2.39 N·m — Liczba silników: —.</i>	N/D	%

Bezpieczeństwo ^[20]

Indicateur	Valeur	Unité
Liczba wyjść z geofencingu	1	
Czas poza geofencingiem (s)	392.00	s
Czas poza geofencingiem (h)	0.11	h

Indicateur	Valeur	Unité
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	0	
Liczba błędów siłowników	0	
Łączna liczba błędów	0	
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)	0.00	s
Czas błędu siłowników (s)	0.00	s
Całkowity czas błędów (s)	0.00	s
Liczba błędów/h	0.00	/h
Dostępność systemu (%)	100.00	%

Lokalizacja ^[22]

Indicateur	Valeur	Unité
Błędy lokalizacji	1	
Czas błędu (s)	680.87	s
Czas błędu (h)	0.19	h

Czas ^[23]

Indicateur	Valeur	Unité
Całkowity czas trwania	1075.89	s
Całkowity czas trwania (godziny)	0.30	h
Czas aktywny	525.84	s
Czas aktywny (godziny)	0.15	h
Czas nieaktywny	550.05	s

Indicateur	Valeur	Unité
Czas nieaktywny (godziny)	0 . 15	h
Czas aktywny (%)	48 . 88	%
Czas nieaktywny (%)	51 . 12	%

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.