

RAPPORT D'USAGE

Véhicule: SRBC 17 Date: 12/05/2026
Lieu: Château Couhins Missions: 1

Mission 1

Date de l'essai 2026-05-12
Lieu Villenave-d'Ornon, Nouvelle-Aquitaine, France
Opérateur Nicolas
Heure de début 09:00
Heure de fin 16:30

Météo

Type de précipitation Aucune
Température 20 °C
Position du soleil Zenith

Terrain

Pente 2 %
Pente transversale 2 %

Sol

Texture Limon sableux
Taille de particule dominante Gravier 2-20 mm
Condition d'humidité Friable optimal

Culture

Espèce Vignes
Stade de croissance Formation des organes
Pression des adventices 20 %
Opération planifiée Binage

Environnement adjacent

Végétation haute Oui
Bâtiments élevés Non
Structures métalliques Non
Fossé ou talus Oui
Lignes haute tension Oui

Routes	Oui
Zone sans réseau	Non
Configuration robot	
Poids du robot	240 kg
Largeur du robot	0.64 m
<i>Outil</i>	
Nom de l'outil	Bineuses
Type d'outil	Porté
Poids de l'outil	20 kg
Longueur de l'outil	0.4 m
Largeur de l'outil	1.1 m
Hauteur de l'outil	0.6 m
Longueur totale de l'outil	1.1 m
Profondeur de travail	0.05 m



Figure 1.1: Photo de présentation de la mission

Présentation de la mission

Paramètres de mission

Tâche à effectuer	Binage
Trajectoire	Rectiligne, square turn
Vitesse de travail	1.8 km/h
Fichier de mission	2026-05-12T10_27_51 8.json

Organisation

<i>Main d'œuvre</i>	
Nombre total d'employés	1
<i>Surface</i>	
	0.04 ha

Surface théorique de la parcelle

Surface de parcelle travaillée 0.0355 ha

Fragmentation des parcelles Consolidé (<0,5 km)

Trajectoire

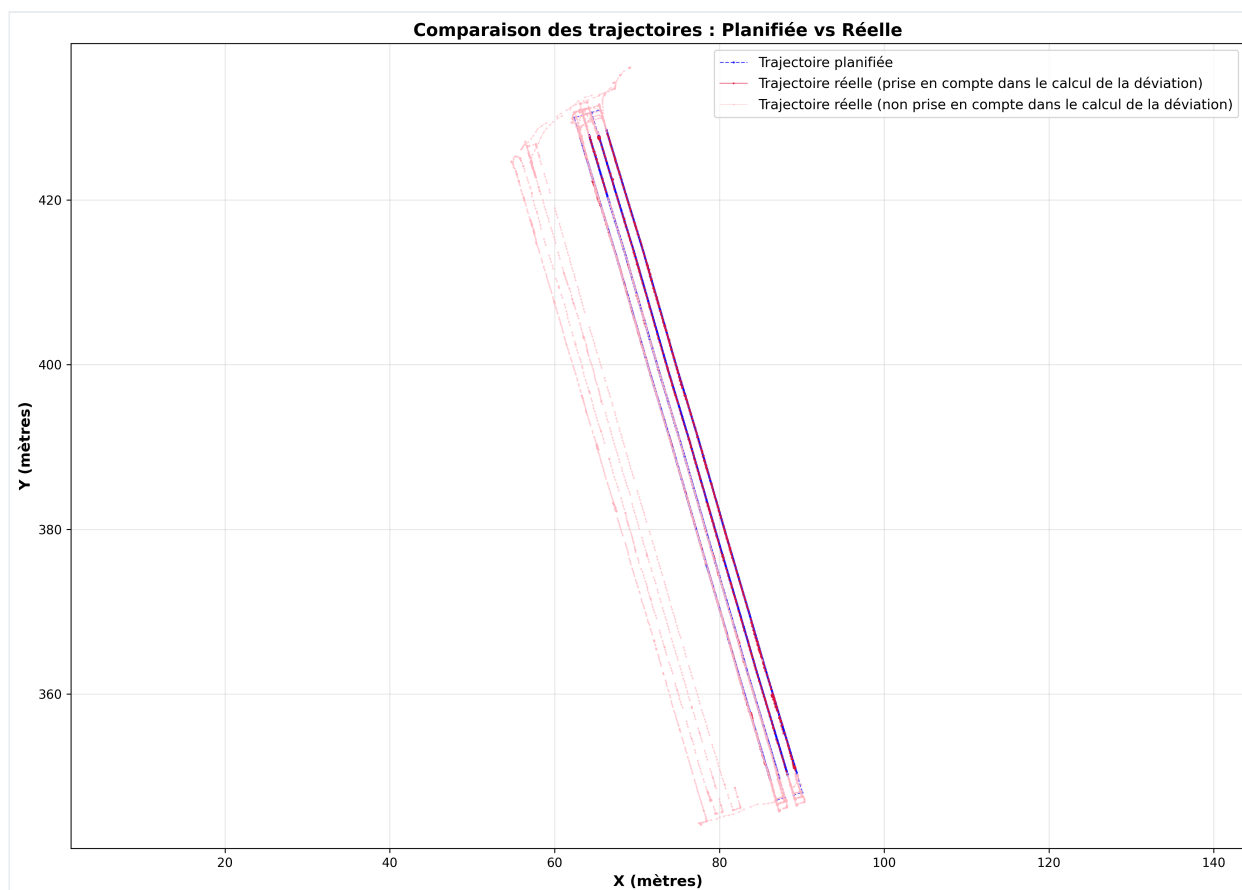


Figure 1.1: Comparaison trajectoire planifiée vs réelle

Synthèse Agronomique

Énergie par hectare 8.66 kWh/ha

Débit de chantier 0.03 ha/h

Autonomie par batterie 0.29 ha/batterie

Suivi du temps

Réglage outils 30 min

Attente connexion GPS 0 min

Attente connexion Wi-Fi 0 min

Temps supervision 240 min

Déplacement 10 min

Nombre de redémarrages	4
Nombre d'arrêts	6
Causes d'arrêt	Détection de personnes; Changement de vitesse du robot

Évaluation du travail

Appréciation de la qualité	Globalement satisfait
Dommages aux cultures	Aucun

Avant travail



Après travail



Indicateurs de performance

Agronomique ^[1]

Indicateur	Valeur	Unité
Espèce cultivée	Vignes	
Stade de croissance	Formation des organes	
Texture sol	Limon sableux	
Humidité sol	Friable optimal	
Pression adventices	20	%
Opération planifiée	Binage	
Qualité travail	Globalement satisfait	
Dégâts culture	Aucun	

Énergie ^[2]

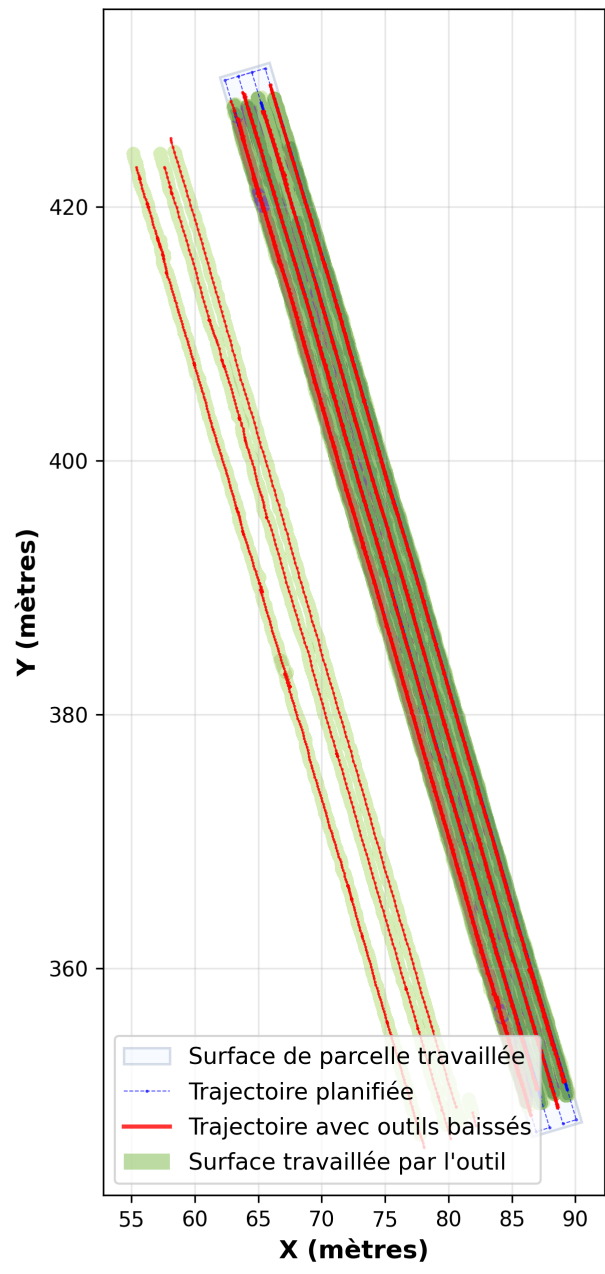
Indicateur	Valeur	Unité
SOC début mission	92.95	%
SOC fin mission	39.66	%
Décharge totale ^[3]	74.72	%
<i>Pour une capacité du pack batterie de : 2.54 kWh</i>		
Énergie totale consommée	1.90	kWh

Indicateur	Valeur	Unité
Puissance moyenne	0.25	kW
Énergie par hectare	8.66	kWh/ha
Autonomie par batterie <i>Batterie de référence : 2.54 kWh</i>	0.29	ha/batterie

Débit de chantier ^[4]

Indicateur	Valeur	Unité
Débit de chantier ^[5]	0.03	ha/h
Surface parcourue ^[6]	0.22	ha
Surface de parcelle travaillée ^[7]	0.04	ha
Surface travaillée ^[8]	0.32	ha
Surface effective ^[9]	0.06	ha
Taux recouvrement ^[10]	398.86	%
Vitesse moyenne (km/h)	1.17	km/h
Vitesse max (km/h)	3.60	km/h

Trajectoire avec outils baissés et surface travaillée



Économique ^[11]

Indicateur	Valeur	Unité
Prix électricité	0.19	€/kWh
Coût main-d'œuvre/heure	18.00	€/h
Employés affectés	0	
Coût MO/ha	0.00	€/ha

Indicateur	Valeur	Unité
Coût énergie	0.36	€
Coût énergie/ha	1.65	€/ha
Coût total	0.36	€
Coût total/ha	1.65	€/ha

Environnemental ^[12]

Indicateur	Valeur	Unité
Température	20	°C
Type de précipitation	Aucune	
Émissions de CO ₂ ^[13] <i>Référence d'émission appliquée : 317 g de CO₂ par kWh.</i>	0.60	kg
Fragmentation parcelle	Consolidé (<0,5 km)	

Mission ^[14]

Indicateur	Valeur	Unité
Distance planifiée ^[15]	352.27	m
Distance effectuée ^[16]	3428.85	m
Écart distance	3076.57	m
Distance effectuée (%)	973.34	%
Déviations latérales moyennes <i>Hors demi-tour</i>	5.47	cm
Déviations latérales max <i>Hors demi-tour</i>	19.98	cm
Déviations latérales moyennes (outil) <i>Hors demi-tour, distance outil : 110 cm</i>	6.98	cm
Déviations latérales max (outil) <i>Hors demi-tour, distance outil : 110 cm</i>	19.97	cm
Rangs travaillés ^[17]	4	

Opérationnel ^[18]

Indicateur	Valeur	Unité
Poids robot	240.00	kg
Poids outil	20.00	kg
Poids total	260.00	kg
Énergie/kg/ha	0.03	kWh/kg/ha

Indicateur	Valeur	Unité
Couple moyen au travail (% nominal) ^[19] <i>Couple nominal de référence : 2.39 N·m — Nombre de moteurs : 2.</i>	46.52	%

Sécurité ^[20]

Indicateur	Valeur	Unité
Sorties géofencing	1	
Temps hors géofencing (s)	447.64	s
Temps hors géofencing (h)	0.12	h
Arrêts d'urgence locaux	0	
Arrêts d'urgence à distance	0	
Activations bumper	0	

Fiabilité ^[21]

Indicateur	Valeur	Unité
Erreurs sorties	0	
Erreurs entrées	0	
Erreurs batterie	0	
Erreurs moteurs	1	
Erreurs vérins	3	
Total erreurs	4	
Temps en erreur sorties (s)	0.00	s
Temps en erreur entrées (s)	0.00	s
Temps en erreur batterie (s)	0.00	s
Temps en erreur moteurs (s)	707.98	s
Temps en erreur vérins (s)	708.41	s
Temps en erreur global (s)	709.07	s
Taux erreurs/h	0.53	/h
Disponibilité système	97.37	%

Localisation ^[22]

Indicateur	Valeur	Unité
Erreurs localisation	26	
Temps en erreur (s)	138.99	s
Temps en erreur (h)	0.04	h

Temps [23]

Indicateur	Valeur	Unité
Durée totale	26945.54	s
Durée totale (heures)	7.48	h
Temps actif	13205.90	s
Temps actif (heures)	3.67	h
Temps inactif	13739.64	s
Temps inactif (heures)	3.82	h
Temps actif (%)	49.01	%
Temps inactif (%)	50.99	%

Descriptions des indicateurs

Les numéros entre crochets renvoient aux définitions, hypothèses et sources détaillées ci-dessous.

- [1] Indicateur agronomique : valeur issue du contexte culturel saisi ou associé à l'essai.
- [2] Indicateur énergie : valeur dérivée des mesures électriques, de la consommation et du SOC enregistrés pendant la mission.
- [3] Décharge totale (%): énergie consommée pendant la mission (variation du cumul d'énergie en kWh) divisée par la capacité nominale du pack batterie (kWh), multipliée par 100. Cet indicateur ne s'appuie pas sur le SOC début ou fin ; la capacité de référence du pack est rappelée dans la note lorsqu'elle est connue.
- [4] Indicateur de débit de chantier : valeur dérivée des surfaces, vitesses et temps sur parcelle.
- [5] Débit de chantier : représente la quantité de travail réalisée par unité de temps, en ha/h. Débit horaire = surface parcourue (ha) ÷ durée totale de la mission (h).
- [6] Surface parcourue : il s'agit de la surface balayée par le robot = distance odométrique cumulée × largeur du robot.
- [7] Surface de parcelle travaillée : il s'agit de la surface de la parcelle travaillée par le robot. Elle est modélisée par une boîte orientée (OBB) avec une marge égale à la demi-largeur du robot autour de la trajectoire planifiée qui a été travaillée.
- [8] Surface travaillée : il s'agit de la surface travaillée par l'outil (largeur d'outil × longueur de la trajectoire avec outil baissé). Chaque passage compte : les recouvrements s'additionnent.
- [9] Surface effective : il s'agit de la surface travaillée par l'outil en excluant les recouvrements.
- [10] Taux de recouvrement : il s'agit du taux de recouvrement de la surface travaillée par rapport à la surface effective. (surface travaillée – surface effective) / surface effective × 100. Un taux élevé indique beaucoup de passages sur les mêmes zones.
- [11] Indicateur économique : valeur calculée à partir des paramètres de coût et des agrégats énergie / temps de mission.
- [12] Indicateur environnemental : valeur dérivée des conditions météo ou de la consommation selon la méthode documentée.
- [13] Émissions de CO₂ pour l'électricité consommée pendant la mission (kWh consommés × 0,317 kg/kWh). Source : Statistiques du développement durable — Chiffres clés du climat (édition numérique), chapitre sur les émissions de GES de l'industrie / production d'électricité (statistiques.developpement-durable.gouv.fr).
- [14] Indicateur mission : valeur dérivée du trajet réel, du plan et des écarts géométriques calculés.
- [15] Distance théorique de la mission : longueur cumulée de la trajectoire planifiée issue du fichier JSON de mission. Ne correspond pas au trajet réel du robot.
- [16] Distance réellement parcourue par le robot. Peut inclure des déplacements avant le démarrage effectif de la mission et après la fin, selon les données enregistrées.
- [17] Nombre de rang distincts travaillés (outil baissé).
- [18] Indicateur opérationnel : valeur dérivée de la cinématique, de l'outil ou des masses documentées.
- [19] Moyenne des couples en valeur absolue uniquement lorsque l'outil est baissé, en % du couple nominal des moteurs.
- [20] Indicateur sécurité : valeur dérivée des événements et durées liés aux fonctions de sécurité du robot.
- [21] Indicateur fiabilité : valeur dérivée des codes défaut et du temps passé en erreur par sous-système.
- [22] Indicateur de localisation : valeur dérivée des erreurs ou interruptions de localisation pendant la mission.
- [23] Indicateur temporel : valeur dérivée des horodatages et des états d'activité sur la mission.