

RAPPORT D'USAGE

Véhicule: SRBC TEST
Lieu: Montpeyroux

Date: 11/12/2025
Missions: 1

Mission 1

Date de l'essai	2025-12-11
Lieu	Montpeyroux, Auvergne, France
Opérateur	Nicolas
Heure de début	15:30
Heure de fin	16:37
Météo	
Type de précipitation	Aucune
Température	5 °C
Position du soleil	Couché
Terrain	
Pente	0 %
Pente transversale	0 %
Sol	
Texture	Limon argileux
Taille de particule dominante	Pierres 20-200 mm
Condition d'humidité	Humide semi-plastique
Culture	
Stade de croissance	Préparation du sol
Pression des adventices	10 %
Opération planifiée	Préparation du sol
Environnement adjacent	
Végétation haute	Oui
Bâtiments élevés	Non
Structures métalliques	Non
Fossé ou talus	Non
Lignes haute tension	Non
Routes	Non

Zone sans réseau	Non
Configuration robot	
Poids du robot	250 kg
Largeur du robot	0.64 m
Outil	
Nom de l'outil	Bineuse
Type d'outil	Tiré
Poids de l'outil	60 kg
Longueur de l'outil	0.8 m
Largeur de l'outil	0.6 m
Hauteur de l'outil	0.6 m
Longueur totale de l'outil	1.1 m
Profondeur de travail	0.1 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	1.5 km/h
Fichier de mission	2025-12-11T16_12_17.json

Organisation

Main d'œuvre

Nombre total d'employés	2
Employés sur tâche robot	0

Surface

Surface théorique de la parcelle	0.02 ha
Surface de parcelle travaillée	0.0127 ha
Fragmentation des parcelles	Consolidé (<0,5 km)

Trajectoire

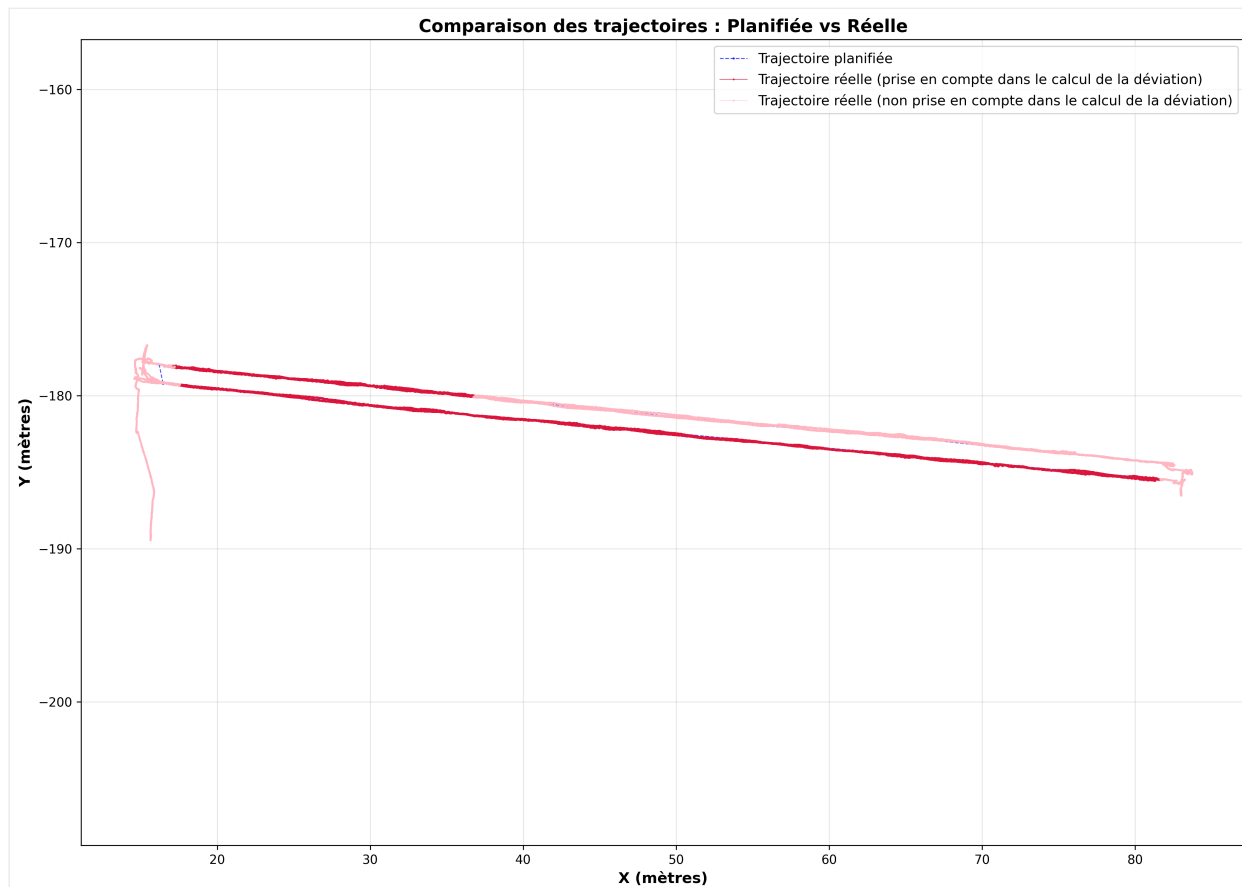


Figure 1.1: Comparaison trajectoire planifiée vs réelle

Synthèse Agronomique

Débit de chantier 0.04 ha/h

Suivi du temps

Réglage outils	10 min
Attente connexion GPS	5 min
Attente connexion Wi-Fi	0 min
Temps supervision	60 min
Déplacement	20 min
Nombre de redémarrages	0
Nombre d'arrêts	10
Causes d'arrêt	Trop d'herbe pour les demis-tour; 2/3 coupures RTK

Évaluation du travail

Appréciation de la qualité	Neutre
Dommages aux cultures	Aucun

Indicateurs de performance

Agronomie ^[1]

Indicateur	Valeur	Unité
Espèce cultivée	N/A	
Stade de croissance	Préparation du sol	
Texture sol	Limon argileux	
Humidité sol	Humide semi-plastique	
Pression adventices	10	%
Opération planifiée	Préparation du sol	
Qualité travail	Neutre	
Dégâts culture	Aucun	

Énergie ^[2]

Indicateur	Valeur	Unité
SOC début mission	62.90	%
SOC fin mission	52.60	%
Décharge totale ^[3]	N/A	%
Aucune donnée de consommation disponible		

Débit de chantier ^[4]

Indicateur	Valeur	Unité
Débit de chantier ^[5]	0.04	ha/h
Surface parcourue ^[6]	0.03	ha
Surface de parcelle travaillée ^[7]	0.01	ha
Surface travaillée ^[8]	N/A	ha
Surface effective ^[9]	N/A	ha
Taux recouvrement ^[10]	N/A	%
Vitesse moyenne (km/h)	1.39	km/h
Vitesse max (km/h)	3.60	km/h

Économique ^[11]

Indicateur	Valeur	Unité
Prix électricité	N/A	€/kWh
Coût main-d'œuvre/heure	N/A	€/h
Employés affectés	0	
Coût MO/ha	N/A	€/ha
Coût énergie	N/A	€
Coût énergie/ha	N/A	€/ha
Coût total <i>Prix de l'électricité non disponible dans le COD</i>	N/A	€
Coût total/ha	N/A	€/ha

Environnemental ^[12]

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

Mission ^[14]

Indicateur	Valeur	Unité
Distance planifiée ^[15]	131.80	m
Distance effectuée ^[16]	538.90	m

Indicateur	Valeur	Unité
Écart distance	407.10	m
Distance effectuée (%)	408.87	%
Déviations latérale moyenne <i>Hors demi-tour</i>	5.17	cm
Déviations latérale max <i>Hors demi-tour</i>	20.00	cm
Déviations latérale moyenne (outil) <i>Hors demi-tour, distance outil : 110 cm</i>	7.32	cm
Déviations latérale max (outil) <i>Hors demi-tour, distance outil : 110 cm</i>	19.99	cm
Rangs travaillés ^[17]	N/A	

Opérationnel ^[18]

Indicateur	Valeur	Unité
Poids robot	250.00	kg
Poids outil	N/A	kg
Poids total	250.00	kg
Énergie/kg/ha	0.00	kWh/kg/ha
Couple moyen au travail (% nominal) ^[19] <i>Couple nominal de référence : 2.39 N·m — Nombre de moteurs : —.</i>	N/A	%

Sécurité ^[20]

Indicateur	Valeur	Unité
Sorties géofencing	1	
Temps hors géofencing (s)	1181.77	s
Temps hors géofencing (h)	0.33	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	20	

Indicateur	Valeur	Unité
Erreurs vérins	0	
Total erreurs	20	
Temps en erreur sorties (s)	N/A	s
Temps en erreur entrées (s)	N/A	s
Temps en erreur batterie (s)	0.00	s
Temps en erreur moteurs (s)	3.00	s
Temps en erreur vérins (s)	0.00	s
Temps en erreur global (s)	3.00	s
Taux erreurs/h	21.90	/h
Disponibilité système	99.91	%

Localisation ^[22]

Indicateur	Valeur	Unité
Erreurs localisation	16	
Temps en erreur (s)	75.24	s
Temps en erreur (h)	0.02	h

Temps ^[23]

Indicateur	Valeur	Unité
Durée totale	3287.72	s
Durée totale (heures)	0.91	h
Temps actif	2473.79	s
Temps actif (heures)	0.69	h
Temps inactif	813.93	s
Temps inactif (heures)	0.23	h
Temps actif (%)	75.24	%
Temps inactif (%)	24.76	%

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.