

RAPPORT D'USAGE

Véhicule: SRBC TEST

Date: 06/03/2026

Lieu: Valence

Missions: 1

Mission 1

Date de l'essai 2026-03-06

Lieu Valence, Drome, France

Opérateur Alexandre

Heure de début 09:40

Heure de fin 10:06

Météo

Type de précipitation Aucune

Température 16 °C

Position du soleil Levé

Terrain

Pente 2 %

Pente transversale 2 %

Sol

Texture Limon argileux

Taille de particule dominante Blocs >200 mm

Condition d'humidité Très humide plastique

Culture

Stade de croissance Préparation du sol

Pression des adventices 100 %

Opération planifiée Préparation du sol

Environnement adjacent

Végétation haute Oui

Bâtiments élevés Non

Structures métalliques Oui

Fossé ou talus Non

Lignes haute tension Non

Routes Non

Zone sans réseau	Non
Configuration robot	
Poids du robot	280 kg
Largeur du robot	0.64 m
<i>Outil</i>	
Nom de l'outil	Cheval de trait
Type d'outil	Tiré
Poids de l'outil	50 kg
Longueur de l'outil	1.4 m
Largeur de l'outil	0.6 m
Hauteur de l'outil	1.0 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
Vitesse de travail	1 km/h

Organisation

Main d'œuvre

Nombre total d'employés	2
Employés sur tâche robot	0

Surface

Surface théorique de la parcelle	0.03 ha
Fragmentation des parcelles	Consolidé (<0,5 km)

Synthèse Agronomique

Énergie par hectare	16.54 kWh/ha
Débit de chantier	0.02 ha/h
Autonomie par batterie	0.15 ha/batterie

Suivi du temps

Réglage outils	5 min
Attente connexion GPS	0 min
Attente connexion Wi-Fi	0 min
Temps supervision	30 min
Déplacement	30 min
Nombre de redémarrages	0
Nombre d'arrêts	0

Évaluation du travail

Appréciation de la qualité	Neutre
Dommages aux cultures	Aucun

Indicateurs de performance

Agronomique ^[1]

Indicateur	Valeur	Unité
Espèce cultivée	N/A	
Stade de croissance	Préparation du sol	
Texture sol	Limon argileux	
Humidité sol	Très humide plastique	
Pression adventices	100	%
Opération planifiée	Préparation du sol	
Qualité travail	Neutre	
Dégâts culture	Aucun	

Énergie ^[2]

Indicateur	Valeur	Unité
SOC début mission	72.20	%
SOC fin mission	68.50	%
Décharge totale ^[3] <i>Pour une capacité du pack batterie de : 2.54 kWh</i>	3.90	%

Indicateur	Valeur	Unité
Énergie totale consommée	0.10	kWh
Puissance moyenne	0.33	kW
Énergie par hectare	16.54	kWh/ha
Autonomie par batterie <i>Batterie de référence : 2.54 kWh</i>	0.15	ha/batterie

Débit de chantier ^[4]

Indicateur	Valeur	Unité
Débit de chantier ^[5]	0.02	ha/h
Surface parcourue ^[6]	0.01	ha
Surface de parcelle travaillée ^[7]	<i>N/A</i>	ha
Surface travaillée ^[8]	<i>N/A</i>	ha
Surface effective ^[9]	<i>N/A</i>	ha
Taux recouvrement ^[10]	<i>N/A</i>	%
Vitesse moyenne (km/h)	1.01	km/h
Vitesse max (km/h)	1.50	km/h

Économique ^[11]

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

Environnemental ^[12]

Indicateur	Valeur	Unité
Température	16	°C
Type de précipitation	Aucune	

Indicateur	Valeur	Unité
Émissions de CO ₂ ^[13] <i>Référence d'émission appliquée : 317 g de CO₂ par kWh.</i>	0.03	kg
Fragmentation parcelle	Consolidé (<0,5 km)	

Mission ^[14]

Indicateur	Valeur	Unité
Distance planifiée ^[15]	N/A	m
Distance effectuée ^[16]	93.61	m
Écart distance	N/A	m
Distance effectuée (%)	N/A	%
Déviations latérales moyennes <i>Hors demi-tour</i>	N/A	cm
Déviations latérales max <i>Hors demi-tour</i>	N/A	cm
Déviations latérales moyennes (outil) <i>Hors demi-tour, distance outil : — cm</i>	N/A	cm
Déviations latérales max (outil) <i>Hors demi-tour, distance outil : — cm</i>	N/A	cm
Rangs travaillés ^[17]	N/A	

Opérationnel ^[18]

Indicateur	Valeur	Unité
Poids robot	280.00	kg
Poids outil	N/A	kg
Poids total	280.00	kg
Énergie/kg/ha	0.06	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)	392.00	s
Temps hors géofencing (h)	0.11	h
Arrêts d'urgence locaux	0	
Arrêts d'urgence à distance	0	

Indicateur	Valeur	Unité
Activations bumper	0	

Fiabilité ^[21]

Indicateur	Valeur	Unité
Erreurs sorties	0	
Erreurs entrées	0	
Erreurs batterie	0	
Erreurs moteurs	0	
Erreurs vérins	0	
Total erreurs	0	
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)	0.00	s
Temps en erreur vérins (s)	0.00	s
Temps en erreur global (s)	0.00	s
Taux erreurs/h	0.00	/h
Disponibilité système	100.00	%

Localisation ^[22]

Indicateur	Valeur	Unité
Erreurs localisation	1	
Temps en erreur (s)	680.87	s
Temps en erreur (h)	0.19	h

Temps ^[23]

Indicateur	Valeur	Unité
Durée totale	1075.89	s
Durée totale (heures)	0.30	h
Temps actif	525.84	s
Temps actif (heures)	0.15	h
Temps inactif	550.05	s
Temps inactif (heures)	0.15	h
Temps actif (%)	48.88	%

Indicateur	Valeur	Unité
Temps inactif (%)	51.12	%

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.