

Cahier des charges Robot

Repère	Fonction	Critères d'appréciation	Niveaux	Tolérances	Flexibilité
FP	permettre à l'utilisateur d'explorer un local à distance	Vitesse de déplacements	0 à 0,16 m/s	10,00%	F2
		Nature des déplacements	Marche : avant /arrière Virage : droite / gauche	x	F0
		Rayon des virages	15 cm	x	F1
		Superficie du local	20 m²	x	F2
		Nature du sol	Irrégulier	+ ou - 10°	F0
		Température de l'air	25°C	+ ou - 20°C	F2
		pression de l'air	1013 hPa	+ ou - 100 hPa	F2
		Hygrométrie du local	80,00%	maxi	F2
FC1	avoir un fonctionnement programmable et interactif	Module de programmation	Programming Editor	x	F0
		Interface	Câble	x	F0
		Fonctions externes	Marche - Arrêt	x	F0
FC2	être peu encombrant	Masse	200g	maxi	F2
		Volume	200x160x100mm	maxi	F2
FC3	contourner les obstacles	Forme de l'obstacle	Cylindre ou parallélépipède	x	F2
		Hauteur de l'obstacle	50 mm	mini	F1
FC4	être autonome d'un point de vue énergétique	Temps de fonctionnement	10'	maxi	F1
		tension	3 à 9V	x	F2
FC5	Avoir un emplacement pour les instruments	Dimensions du support des instruments	100 x 50	maxi	F0
		Poids des instruments	50g	maxi	F0
FC6	Plaire à l'œil	Forme et couleurs	Moderne	x	F2

Légende des classes de flexibilité :

CLASSES	FLEXIBILITES	NIVEAUX
F0	nulle	impératif
F1	faible	Peu négociable
F2	moyenne	négociable
F3	forte	Très négociable

