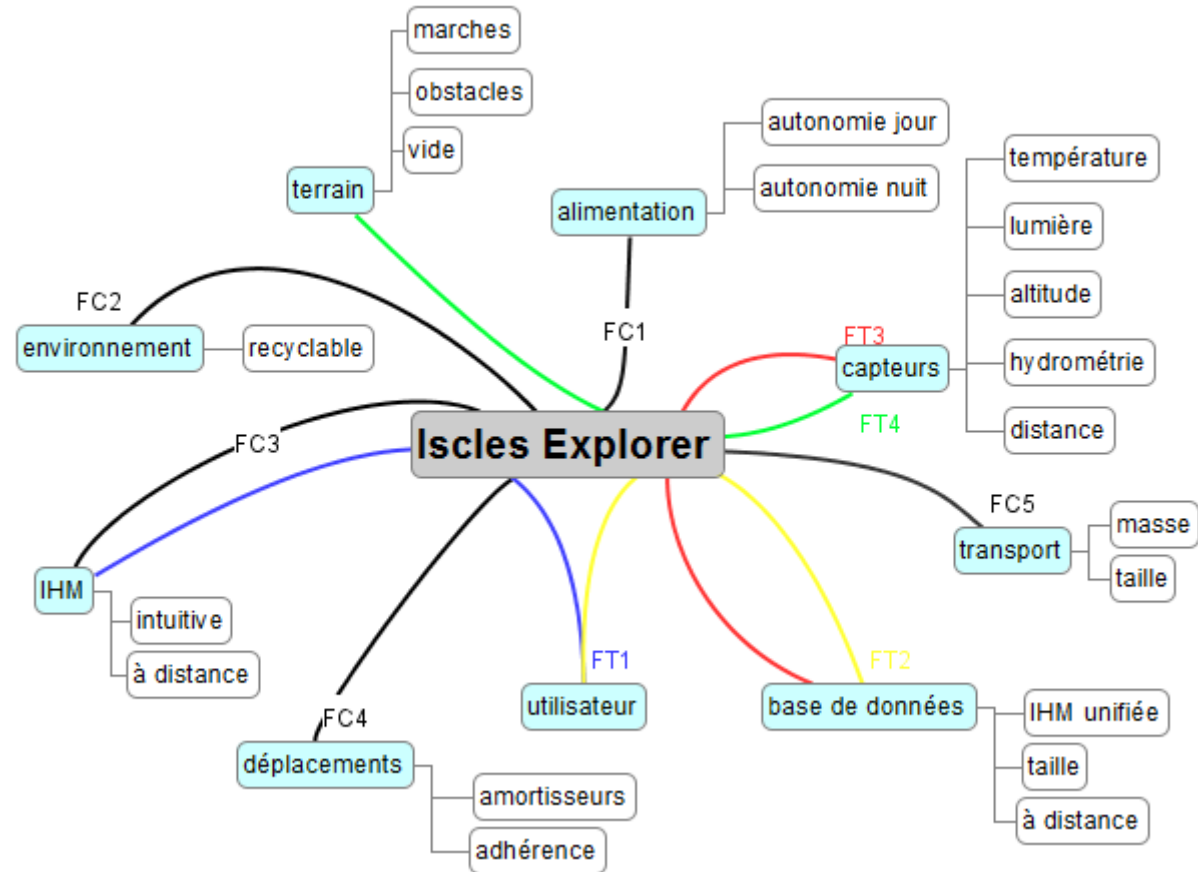


# Analyse fonctionnelle



Fonction de transfert/contraite		Critères	Niveaux	Flexibilité
FT1	Le robot doit être commandé par une IHM	Interface intuitive commande à distance	Navigateur 100 m	F0 F2
FT2	La base de données doit être consultable	Interface unifiée à distance	Navigateur internet	F0
FT3	Les mesures doivent être enregistrées dans une base de données	Taille à distance	1 Go internet	F3
FT4	Le robot doit s'adapter aux terrain et obstacles	Détection vide et obstacles	2 m	F2
FC1	La robot doit pouvoir fonctionner le robot de jour et de nuit	Autonomie nuit Autonomie jour	12 V, 2200 mA.h 6 x CPV 10x10 cm	F1
FC2	Le robot doit être le plus écologique possible	Matériaux recyclables	Châssis bois	F1
FC3	Le robot doit être commandé à distance	distance	100 m	F2
FC4	Le robot doit se déplacer sur un terrain accidenté	Châssis sur suspensions 1 moteur pas à pas / roue pneus larges	Débattement 5 cm 12 V, 440 mA, 62 rpm, 25 N.cm 12 cm diamètre	F3 F1 F2

Pour chacune des fonctions, répondre aux questions suivantes :

- La fonction existe À CAUSE DE
- La fonction existe DANS LE BUT DE
- Ce qui peut la faire Évoluer / Disparaître