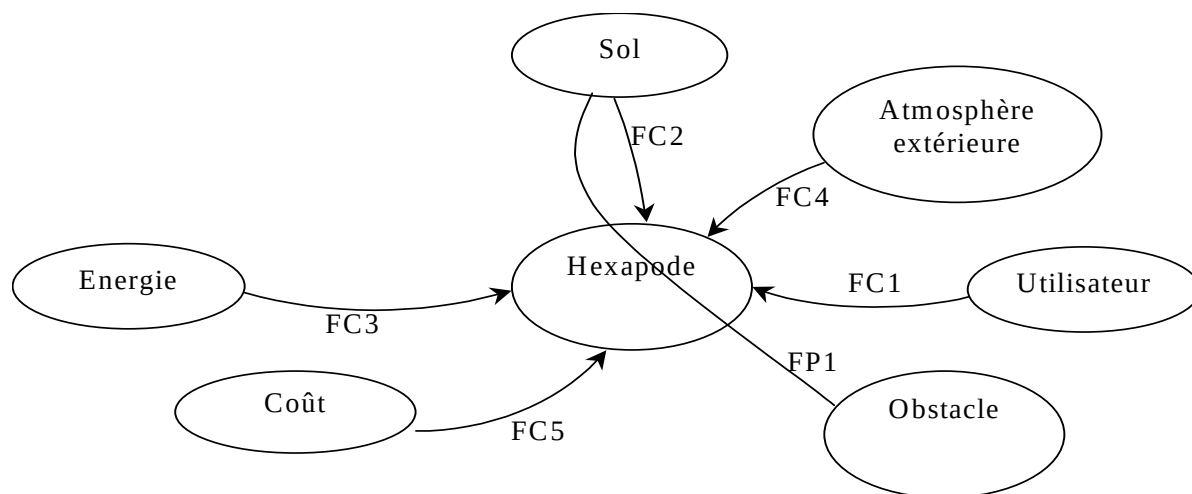


CDCF - Hexapode	Projet Pluritechnique encadré	S-SI
-----------------	-------------------------------	------



FP1 : Se déplacer sur le sol en évitant les obstacles

FC1 : Etre facilement réglable par l'utilisateur.

FC2 : Adhérer au sol

FC3 : Etre alimenté en énergie électrique

FC4 : Résister aux agressions du milieu extérieur.

FC5 : Avoir un coût limité

FP1 : Se déplacer sur le sol en évitant les obstacles		
Critère	Niveau d'appréciation	Flexibilité
Pilotage par microcontrôleur	Pic BASIC	0
Marche avant et arrière	Changement en cas d'obstacle	0
Détection d'obstacle	2 Capteurs de contact	0

FC1 : Etre facilement réglable par l'utilisateur.		
Critère	Niveau d'appréciation	Flexibilité
Maintenance réduite	Montage et démontage facile	1
Protéger les liaisons électriques		0
Éviter les angles vifs, les arrêtes tranchantes, ..., tout éléments dangereux.		0
Mis en marche et arrêt	Bouton poussoir ou interrupteur	0
FC2 : Adhérer au sol		
Critère	Niveau d'appréciation	Flexibilité
Pas de glissement des pieds sur le sol	Embout de pieds adhérent	1
FC3 : Etre alimenté en énergie électrique		
Critère	Niveau d'appréciation	Flexibilité
Energie électrique utilisée	12 V maximum	1
Energie électrique embarquée sur le robot	Piles de 1,5 V rechargeable	0
FC4 : Résister aux agressions du milieu extérieur.		
Critère	Niveau d'appréciation	Flexibilité
Résister à la corrosion extérieure	Durée de vie 1 ans	0
Résister aux chocs		1
FC5 : Avoir un coût limité		
Critère	Niveau d'appréciation	Flexibilité
Respecter un coût de production	Coût maximum 150 € H.T.	0