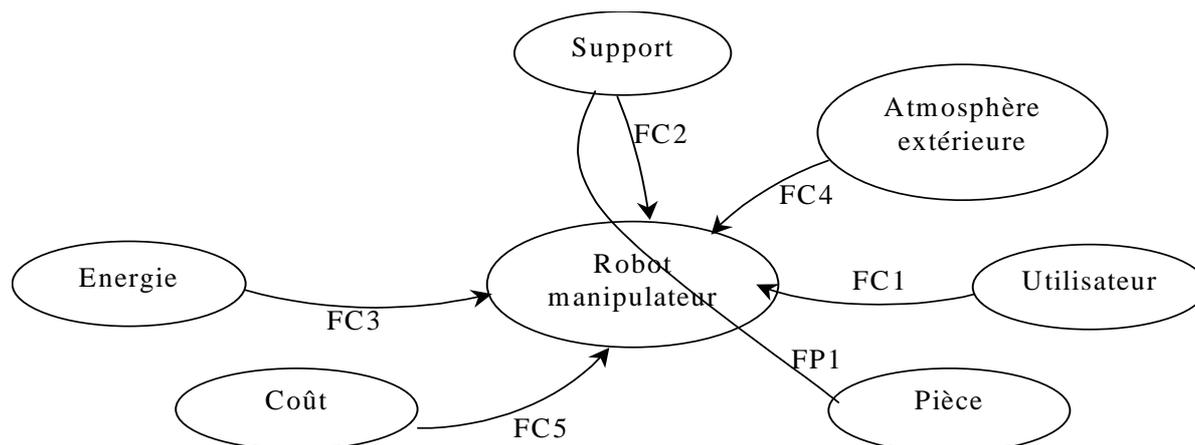


CDCF - Robot manipulateur	Projet Pluritechnique encadré	S-SI
---------------------------	-------------------------------	------



FP1 : Déplacer une pièce de 20 cm sur un support horizontal en la retournant

FC1 : Etre facilement réglable par l'utilisateur.

FC2 : Etre fixé sur le support

FC3 : Etre alimenté en énergie électrique

FC4 : Résister aux agressions du milieu extérieur.

FC5 : Avoir un coût limité

FP1 : Déplacer une pièce de 20 cm sur un support horizontal		
Critère	Niveau d'appréciation	Flexibilité
Pilotage par microcontrôleur	Pic BASIC	0
Détection des pièces	Capteur	0
Maintien des pièces pendant le déplacement	Pince de robot	1
Actionneur	2 servomoteurs	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 : Etre fixé sur le support		
Critère	Niveau d'appréciation	Flexibilité
Fixation du robot sur le support	Liaison démontable	0
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