

«functionalRequirement»  
Exigences fonctionnelles

Id = "1"

Text = "Reproduire de manière autonome, à échelle réduite, les mouvements et leur pilotage d'un robot humanoïde évoluant dans un environnement humain"

«requirement»  
Reproduction des mouvements humains

Id = "1.1"

Text = "Le robot doit pouvoir en toute sécurité (pour autrui et lui même) exécuter les mouvements suivants : station debout, marche, station assise, déplacement sur un plan, détection de chute, redressement automatique"

«requirement»  
Communication avec l'utilisateur

Id = "1.2"

Text = "Le robot doit pouvoir communiquer avec l'utilisateur et avec des périphériques"

«requirement»  
Interaction avec l'extérieur

Id = "1.5"

Text = "Le robot doit voir, entendre et connaître l'état de sa position"

«requirement»  
Autonomie en énergie

Id = "1.3"

Text = "Le robot est autonome en énergie et doit pouvoir être rechargé"

«requirement»  
Programmable

Id = "1.4"

Text = "Le robot doit pouvoir être programmé pour effectuer les actions voulues et doit avoir des modes par défaut directement déclenchables"

«requirement»  
Encombrement

Id = "1.1.1"

Text = "Le robot doit avoir des dimensions proportionnelles à celles d'un humain, lui permettant le même type d'activités"

«requirement»  
Précision et dynamique

Id = "1.1.2"

Text = "Précision de position des axes et dynamique d'exécution des actions"

«requirement»  
Périphériques

Id = "1.2.2"

Text = "communication avec et sans fil, différents ports permettant toute adaptation future..."

«requirement»  
Programmable

Id = "1.4.1"

Text = "Le comportement du robot et les performances des axes sont réglables"

«physicalRequirement»  
Dimensions

Id = "2"

Text = "-hauteur=450mm,  
-largeur avec bras tendus=542mm,  
-profondeur=104mm  
-poids=2.8 kg"

«physicalRequirement»  
Vitesse

Id = "4"

Text = "Vitesse de marche=24 cm/s  
Vitesse pour se mettre debout :  
-depuis une position face contre le sol=2.8s  
-depuis une position dos contre le sol=3.9s "

«interfaceRequirement»  
Id = "7"

Text = "commande par wifi et flaire (Ethernet), présence d'E/S hdmi et usb"

«physicalRequirement»  
Autonomie

Id = "5"

Text = "fonctionnement pendant 30min et existence d'un mode pause"

«requirement»  
Secteur

Id = "3"

Text = "Possibilité de le brancher sur le secteur"

«requirement»  
Logiciel

Id = "8"

Text = "Utilisation d'un logiciel Open-source"

«interfaceRequirement»  
Boutons

Id = "9"

Text = "Présence de boutons de choix des modes + M/A"