

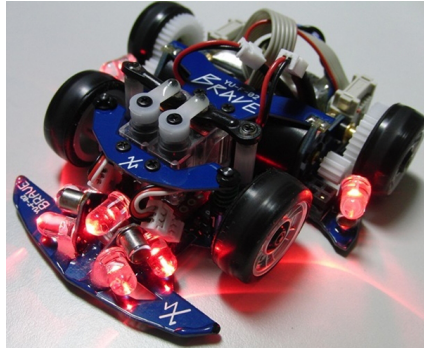
LES FONCTIONS TECHNIQUES DE LA FONCTION FP1 DU ROBOT

FONCTION DE SERVICE

FP1 : ARRIVER le plus vite possible sur la Ligne d'arrivée

FONCTIONS TECHNIQUES

FT1_1 : SE DÉPLACER sur la piste



FT1_10 : STOCKER l'énergie électrique

FT1_11 : GÉRER le système

FT1_12 : TRANSFORMER l'énergie électrique en énergie mécanique de rotation

FT1_13 : ADAPTER et TRANSMETTRE l'énergie mécanique de rotation

FT1_14 : TRANSFORMER l'énergie mécanique de rotation en énergie mécanique de translation

FT1_2 : S'ORIENTER sur la piste

FT2_20 : DETECTER les bords et/ou la ligne noir de la piste

FT2_21 : ÉLABORER une stratégie de déplacement

FT1_3 : AVOIR une bonne accroche au sol

FT1_4 : GARANTIR la stabilité du robot

FT1_40 : DÉFINIR la zone de sustentation maximum par le nombre d'appuis

FT1_41 : PLACER au mieux le centre de gravité au milieu de la surface de sustentation

FT1_42 : Positionner verticalement le centre de gravité le plus proche possible du sol

FT1_5 : RESPECTER les dimensions d'encombrement

FT1_6 : RELIER et SUPPORTER l'ensemble des composants