FC9

FC8

FC2

FC4

FC7

FC12

FC5

FC6

FC1

FC11

**FP1**

**FP1** : Permettre à l’utilisateur de se déplacer sur la route

**FC1** : Etre capable de détecter les autres usagers de la route

**FC2** : Capable de détecter les obstacles alentour

**FC3** : Trouver une place de parking en autonomie et s’y garer

**FC4** : Etre capable de s’adapter à l’énergie électrique

**FC5** : Programmer le robot afin d’analyser les données et agir en conséquence

**FC6** : Rendre le robot résistant aux intempéries et autres événements

**FC7** : Etre suffisamment précis pour éviter toute erreurs lors du déplacement et du parcage

**FC8** : Etre capable de s’adapter à tous types de surfaces

**FC9 :** Respecter les normes des constructeurs

**FC10 :** Avoir un prix abordable et respectant le budget de départ

**FC11 :** Etre capable d’éviter tous les dangers afin d’assurer la sécurité à bord du véhicule

**FC12 :** Etre ni trop lourd ni trop léger pour permettre une bonne stabilité et une bonne maniabilité

FC3

FC10

**Dans quel but ?**

Proposer un système de transport autonome permettant de détecter les places vides afin de se garer automatiquement