
























| # | Id | Nom | Text |
|----|-----|--|--|
| 1 | 171 |  Position_init | Le système devra être placé en bas de la planche la plus à gauche de la parcelle |
| 2 | 172 |  Chargement initial | Le système devra être chargé de 240 plants avant d'être mis en route |
| 3 | 173 |  Plantation | Le système devra respecter l'espacement entre 2 choux (60 cm) et avec les bords de la planche (30 cm) |
| 4 | 174 |  Changement de planche | Le système devra être capable de changer de planche une fois arrivé en bout de planche |
| 5 | 176 |  Commander la position du robot | Le système devra être commandable en position |
| 6 | 177 |  Gérer le déplacement latéral | Le système sera capable de se déplacer latéralement en translation |
| 7 | 178 |  Profondeur plants de choux | Le système sera capable de planter les choux à 8cm de profondeur |
| 8 | 179 |  Précision de la position du système | L'erreur de position du robot sur la planche sera inférieure à 2cm |
| 9 | 180 |  Valider la précision du déplacem... | La mesure physique de chaque intervalles interplants sur la longueur sont identiques pour les 240 plants avec une erreur inférieure à 2cm |
| 10 | 181 |  Valider le temps de réponse du s... | Après modélisation et simulation le temps de réponse devra être inférieur à 1 seconde |
| 11 | 182 |  Temps de réponse du système | Le système sera capable de s'arrêter en moins d'une seconde |
| 12 | 183 |  Détecter des obstacles | Le système devra être capable de détecter des obstacles devant lui |
| 13 | 184 |  Signaler obstacle | Le système avertira l'utilisateur de la présence d'un obstacle |
| 14 | 185 |  S'arrêter et attendre | Le robot devra pouvoir s'arrêter et rester statique tant que l'obstacle n'a pas été déplacé |
| 15 | 186 |  Reprendre le plantage | Lorsque l'obstacle aura été évacué, le robot devra reprendre sa tâche ou il s'est arrêté après que l'opérateur aura validé avoir enlevé l'obstacle |
| 16 | 188 |  Dimension minimale des obstacle... | Le système pourra détecter des obstacles de plus de 8cm de haut ou de plus de 10cm cube |
| 17 | 189 |  Gérer le stock de plants | Le système devra être capable de détecter que son stock de plants est vide |
| 18 | 190 |  Signaler la rupture de stock | Le système devra pouvoir informer l'utilisateur que son stock de plants est vide |
| 19 | 191 |  Retourner en début de planche | Le système devra être capable de retourner en début de planche |
| 20 | 192 |  Sauvegarder l'état actuel du syst... | Le système devra être capable de sauvegarder son état actuel d'avancement sur la planche |
| 21 | 193 |  Revenir dans un état sauvegardé | Le système devra être capable de revenir dans un état sauvegardé afin de reprendre ses opérations là où il s'est arrêté |
| 22 | 194 |  Attendre le chargement | Le système devra attendre que l'utilisateur charge les plants puis valide lechargement |
| 23 | 195 |  Temps de signalisation de la rupt... | Le système devra pouvoir signaler à l'utilisateur la rupture de stock en moins de 5s |