	TE-		2-4	AE A	nal	vse	des	bes	soin	S	,	,	,	,		,	,	,	,	
		■ 171 Position_i	I 172 Chargement initial		t de planche	:	🖪 177 Gérer le déplacement l 🤞	■ 178 Profondeur plants de ch;	🗉 179 Précision de la position	🗉 182 Temps de réponse du s	183 Détecter des obstacles	🗷 185 S'arrêter et attendre	186 Reprendre le plantage	■ 188 Dimension minimale de	189 Gérer le stock de plants	🗉 190 Signaler la rupture de s	🗉 191 Retourner en début de	Attendre le		■ 196 Configuration de la par ■ 107 Tomas do configuration
□ Besoins MOA [1-DBPP-Définition des besoins des parties prenantes]		1	2	2	1	3	2	1	2	2	1	1	1	1	2	1	2	1	1	2 1
BC1.1.1.1 Emprunter les passes pieds	1			_	_	7	_				_	_		_		_			_	
BC1.1.1 Ne pas circuler sur les planches	2					7	Z													
BC1.1 Utiliser un robot mobile	1					7														
BC1.2 Opérer sans maintenance périodique sur au moins 1ha	1														7					
■ BF0 Améliorer la productivité	3								7	7									7	
■ BF1.1.1 Arrêter devant un obstacle	3										7	尸		尸						
BF1.1 Planter les légumes	1			7																
BF1 Planter des plants de légumes sur des planches permanentes	1			7																
□ BI1.1.2.1 Configurer en moins de 5 minutes	1																			1
BI1.1.4.1 Planter jusqu'à 240 plants	3		7												7	7				
□ BI1.1 Être testable et maintenable	1																7			
□ BO1.1.1 Mettre en marche par un opérateur	1	7																		
BO1.1.2 Adapter à des tailles de parcelles variables	1																			7
BO1.1.3.1 Adapter la distance inter plants	1								7											
■ BO1.1.3.3 Adapter la profondeur de plantation dans le sol (hors pa	1							7												
BO1.1.3 Adapter à différentes cultures	1																		a	7
BO1.1.4 Charger les plants dans la planteuse sans les endommage	2		_															7		
BO1.1 Réaliser la mission élémentaire en autonomie	4				7		7						7				7			
■ BP1.1.1 Réaliser la mission élémentaire dans un temps de 1/2ha/h	1									7										