	□ = 2-AE Analyse des besoins														7						
		■ 171 Position_i	172 Chargement initial	173 Plantati	ent de planche		□ 177 Gérer le déplacement l	Profondeur plants de ch	179 Précision de la position	■ 182 Temps de réponse du s	🛚 183 Détecter des obstacles 🔤	™ 185 S'arrêter et attendre	国 186 Reprendre le plantage	■ 188 Dimension minimale de	■ 189 Gérer le stock de plants —	🖹 190 Signaler la rupture de s	191 Retoumer en début de	194 Attendre le chargement	■ 195 Temps de signalisation	196 Configuration de la par	197 Temps de 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					Z.													\Box		
■ BC1.1.1 Ne pas circuler sur les planches	2					7	7														
🝱 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								1	1									1		
■ BF1.1.1 Arrêter devant un obstacle	3										7	Z		7							
□ 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																				7
■ BI1.1.4.1 Planter jusqu'à 240 plants	3		1												1	1					
□ 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																			/"	
🗷 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							2													
™ BO1.1.3 Adapter à différentes cultures	1																			7	
🗷 BO1.1.4 Charger les plants dans la planteuse sans les endommage	2		7															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											