	2-AE Analyse des besoins															
		3 Plantati	74 Changement de planche	6 Commander la position du	7 Gérer le déplacement latéral	83 Détecter des obstacles	84 Signaler obstacle	85 S'arrêter et attendre	86 Reprendre le plantage	189 Gérer le stock de plants	90 Signaler la rupture de stock	91 Retourner en début de plan	92 Sauvegarder l'état actuel d	93 Revenir dans un état sauve	94 Attendre le chargement	96 Configuration de la parcelle
		17	17	17	17	2	18	18	18	18	19	19	19	19	19	19
		#	40	~	65	œ	œ	œ	œ	œ	**	46	#	<b>#</b>	44	8
□ sous-systèmes physique [3-CA Conception de l'architecture]		3	2	2	2	4	2	1	2	1	5	2	4	2	1	2
	3						7				7		7			
Bouton poussoir	1								7							
Buzzer	2					7					7					
Carte de contrôle	15	7	7	尸	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7
Carte SIM	2					7					7					
Codeur	5			7	7							7	7	7		
Encodeur	1												7			
LED	2					7					7					
— ■ Module Bluetooth	1															7
■ Moteur vis sans fin	1	7														
Servomoteur	1		7													
	1	7														