
























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