

Fonctionnelles		
Référence	Description	Valeur
FNC001	Visualisation en 2D de l’environnement du robot (cartographie)	C
FNC002	Localisation du robot sur la carte	C
FNC003	Visualisation de la trajectoire du robot	C
FNC004	Commande des périphériques à distance	C
FNC005	Téloguidage du robot au clavier et joystick virtuel	I
FNC006	Journalisation selon plusieurs niveaux de criticité	I
FNC007	Sauvegarde des données de cartographie et de localisation	S
FNC008	Rejeu de données sauvegardées	S
FNC009	Représentation des objets détectés et classifiés sur la carte, à l’échelle	S
FNC010	Centralisation du contrôle de l’ensemble des briques logicielles dans l’IHM	S
FNC011	Modularité des informations réseau pour les périphériques	S
Performance		
PRF001	Rendu visuel en quasi temps réel	C
PRF002	Navigation fluide dans le contexte graphique	C
Design et Conception de l’IHM		
DCC001	IHM ergonomique et intuitive	C
DCC002	Représentation indépendante des éléments cartographiques au regard du flux vidéo	C
DCC003	Présence d’un panneau de contrôle des modules	C
DCC004	Présence de témoins de statut des modules	I
DCC005	Présence d’une console de journalisation dans le panneau de contrôle	I
DCC006	Modification des modules (nom, exécutable, arguments) depuis l’IHM	S
DCC007	Rendus visuels aux 3 ^{ème} et 1 ^{ère} personnes	S
Opérationnelle		
OPE001	Communication sans fil entre le robot et le poste de travail	C
OPE002	Sécurisation des communications avec les éléments distants	S
OPE003	Stabilité des périphériques sur la plateforme mobile	S