|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Risque | Probabilité (1-10) | | Gravité (1-10) | Priorité (1-10) | |
| Problème d’intégration | 8 | 6 | | | 7 |
| Communication USB trop lente | 5 | 7 | | | 6 |
| Briser le robot | 4 | 6 | | | 5 |
| Traitement d’image trop lent | 3 | 7 | | | 5 |
| Algorithme de marche trop lent | 2 | 8 | | | 5 |
| Inaccessibilité de la plate-forme de développement | 1 | 4 | | | 2 |