

Performances attendues	Écart	Performances simulées	Démarche et conclusions
<p>« requirement » Vitesse</p> <p>Id="18.1.1" Text="120 km h<sup>-1</sup> (bridage électronique)"</p>	105 % de marge d'où le bridage nécessaire	<p>Le scooter peut aller à 246 km h<sup>-1</sup></p> <p>✓</p>	<p>Modéliser l'architecture</p> <p>Modéliser les constituants</p> <p>Test en régime permanent</p> <p>La résolution est numériquement avec un logiciel de simulation acausal</p> <p>Vérification des performances</p>
<p>« requirement » Accélération</p> <p>Id="5" Text="100 m départ arrêté en 6,6 s 0 à 50 km h<sup>-1</sup> en 2,7 s 0 à 100 km h<sup>-1</sup> en 6,2 s"</p>	1,5 % de marge	<p>3 s pour atteindre 100 km h<sup>-1</sup></p> <p>Remise en cause de l'hypothèse de vitesse constante</p> <p>100 m départ arrêté en 6,5 s</p> <p>✓ ✗ ✓</p>	