

| Fonctions/Contraintes |  | Critères d'appréciation       | Performances | Conditions d'essais  |
|-----------------------|--|-------------------------------|--------------|--|
| F<br>S<br>1           | Mobilité   | Mouvements de translation     |              |  |
|                       |  | Mouvement de rotation         |              |  |
|                       |  | Pousser l'adversaire          |              |  |
| F<br>S<br>2           | Percevoir son environnement  | Détecter son adversaire       |              |  |
|                       |  | Détecter les limites du Dohyo |              |  |
| F<br>S<br>3           | Programmable   | Autonomie                     |              |  |
|                       |  | Nombre d'entrée               |              |  |
|                       |  | Nombre de sorties             |              |  |
| C<br>1                |  | Largeur                       |              | Pouvoir être recouvert par une surface carrée de 20 cm de côté.        |
|                       |  | Longueur                      |              |  |
|                       |  | Hauteur                       |              |  |
| C<br>2                | Le robot doit être réalisé avec un budget limité.  | Coût matière (hors piles)     |              | Calcul du coût matière.  |
| C<br>3                |  | Projections ou lumières       |              |  |
|                       |  | Jeter quelque chose           |              |  |
| C<br>4                | Le robot ne doit pas être dangereux pour l'utilisateur.  | Parties coupantes             |              | Toutes les pièces sont ébavurées.                                      |
| C<br>5                |  | Tension d'alimentation        |              |  |
| C<br>6                |  | Liste des équipements         |              | Pouvoir justifier toutes les opérations de fabrication.                |
| C<br>7                | Le robot doit disposer de surfaces permettant d'y faire figurer des inscriptions.                  | Marquage                      |              | Lisible à 2 mètres.  |
| C<br>8                |  | Nombre                        |              |  |
|                       |  | Caractéristiques techniques   |              | Référence constructeur visible.  |
| C<br>9                | Le robot ne doit pas utiliser de système qui le bloque sur place                                   | Système de freinage           |              | Le robot reste mobile si les roues ne sont pas en contact avec le sol. |
| C<br>1<br>0           | Être capable de présenter dans un dossier toutes les étapes de conception et réalisation du robot. | Dossier                       |              | Toute production numérique possible.                                   |