

Fonctions/Contraintes		Critères d'appréciation	Performances	Conditions d'essais
F S 1	Mobilité	Mouvements de translation		
		Mouvement de rotation		
		Pousser l'adversaire		
F S 2	Percevoir son environnement	Déetecter son adversaire		
		DéTECTER les limites du Dohyo		
F S 3	Programmable	Autonomie		
		Nombre d'entrée		
		Nombre de sorties		
C 1		Largeur Longueur Hauteur		Pouvoir être recouvert par une surface carrée de 20 cm de côté.
C 2	Le robot doit être réalisé avec un budget limité.	Coût matière (hors piles)		Calcul du coût matière.
C 3		Projections ou lumières		
		Jeter quelque chose		
C 4	Le robot ne doit pas être dangereux pour l'utilisateur.	Parties coupantes		Toutes les pièces sont ébavurées.
C 5		Tension d'alimentation		
C 6		Liste des équipements		Pouvoir justifier toutes les opérations de fabrication.
C 7	Le robot doit disposer de surfaces permettant d'y faire figurer des inscriptions.	Marquage		Lisible à 2 mètres.
C 8		Nombre		
		Caractéristiques techniques		Référence constructeur visible.
C 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 10	Être capable de présenter dans un dossier toutes les étapes de conception et réalisation du robot.	Dossier		Toute production numérique possible.