



<<performanceRequirement>>
Portée
Doit être de courte distance (7 m maxi nécessaire)

<<requirement>>
Mission du prototype
Tester et vérifier les solutions techniques choisies pour le robot explorateur Martien

<<requirement>>
Energie
Le prototype doit fonctionner entièrement à l'énergie électrique (batteries)

<<requirement>>
Pilotage
Le prototype doit être commandé à distance par transmission sans fil

<<requirement>>
Fonctionnement
Le prototype doit se déplacer comme la fourmi (biomimétisme)

<<physicalRequirement>>
Interface Homme-Machine
Le prototype doit être piloté par une application Android sur Smartphone ou tablette

<<functionalRequirement>>
traitement des données
Doit être réalisé avec une carte standard de prototypage rapide

<<requirement>>
Fabrication
Le prototype doit être fabriqué rapidement et à moindre coût

<<functionalRequirement>>
mouvements
Doit pouvoir se déplacer dans toutes les directions (avant, arrière, tourner sur lui même à gauche et à droite)

<<performanceRequirement>>
Machines et outils
Le prototype doit être fabriqué avec les machines et outils du FabLab de technologie

<<performanceRequirement>>
Impact environnemental
Le prototype doit consommer le moins de matière première possible

<<physicalRequirement>>
Dimensions
Le prototype doit être de dimensions réduites (longueur totale d'une patte = 20 cm)

<<physicalRequirement>>
Actionneurs
Doit utiliser trois servomoteurs SG90 par pattes