

Diagramme des exigences V1_PINCE-ROBOT

« requirement »
Préhension
Text : " La pince du robot doit permettre la prise et le maintien d'objets "
Id : "001"



« requirement »
Commande
Text : " L'ouverture et la fermeture doivent être ordonnées par l'utilisateur. "
Id : "002"

« requirement »
Temps de transition
Text : " la durée d'ouverture et de fermeture doit être de 9s ± 5%. "
Id : "003"

« requirement »
Ecartement
Text : " L'écart entre les deux mors en position fermée doit être de 25mm ± 5%. "
Id : "004"

« requirement »
Adaptabilité
Text : " Une reprogrammation de l'ouverture et de la fermeture doit être possible "
Id : "005"

« refine »



« requirement »
IHM
Text : " L'ouverture et la fermeture doivent être commandées par un même bouton. "
Id : "006"