

Q1 : Suite à Q5 et R5 du FAQ N°1, les opérateurs ont ils toujours un visuel du robot ?

R1-1 : oui.

Remarque : Une caméra qui ne fait donc pas partie du kit est autorisée ? N'est ce pas en contradiction avec le cahier des charges ?

RE1-2 : de la même façon que les réserves d'énergie et le logiciel embarqué ne sont pas dans le kit et sont autorisés par le CdC, une caméra embarquée, qui n'est pas non plus dans le kit, est autorisée, dès lors que c'est rendu possible par la FAQ N°1.

D'une façon générale, il faut considérer que les FAQ sont, soit des explications, soit des précisions, soit des modifications apportées au référentiel initial en fonction des problèmes soulevés pendant le développement. Je rappelle, qu'en fin de développement, nous mettons à jour le CdC à partir de la version initiale du CdC en y intégrant l'ensemble des FAQ ce qui est équivalent en terme de référentiel (CdC initial + FAQ's = CdC final).

Q2 : Suite à Q2 du FAQ N°1, une définition du châssis semble nécessaire.

Par exemple, peut on utiliser des éléments de liaison du kit entre le châssis et les roues, ou les capteurs ?

R2 : les interfaces de liaison entre la plate forme nue et ses équipements sont impérativement des éléments des 2 kits. Par contre la plate forme nue - fonction châssis porteur de l'ROBOT- est un élément de structure mécanique du véhicule qui ne doit pas être réalisé avec des éléments des 2 kits.

Q3 : Nouvelle questions:

Comment est défini le franchissement de zone de A à B ? Robot entier dans B ou seulement le capteur ?

R3-1 : il n'y a pas de zone A et de zone B dans le CdC.

R3-2 : Si vous faite allusion au franchissement du SAS d'entrée et à la pénétration dans la zone de confinement, le CdC indique :

La séquence 3 est lancée par l'opérateur de conduite avec l'IHM PILOT. Elle consiste à déplacer l'ROBOT de la zone de transfert jusqu'à l'intérieur de la zone de confinement en s'arrêtant à l'extrémité de la ligne noire. Cette séquence est réalisée en mode automatique, en suivant la ligne noire de 40 mm de large marquée au sol. La vitesse maximale de déplacement d 'l'ROBOT ne doit pas dépasser 80 mm/s. Vous avez donc la réponse.