

**Q1 :** Nous avons remarqué qu'aucune pénalité n'était prévue en cas de sortie de l'ROBOT des zones de maintenance et de transfert. Cela signifie-t-il que nous pouvons manoeuvrer à notre guise l'ROBOT lors de la phase 2 (quitte à le faire complètement sortir de la zone de transfert) ou devons nous suivre certaines contraintes (par exemple : "l'ROBOT doit avoir au moins un point de contact au sol avec la zone de transfert à tout moment lors de la phase 2") ?

Puisque IHM MANU prend le contrôle de l'ROBOT lorsque l'avant de l'ROBOT atteint la zone de transfert (cf: FAQ 3.1) et donc lorsque que la majorité de l'ROBOT est encore en dehors de la zone de transfert, nous sommes partis du principe qu'il n'y avait pas de contrainte stipulant que l'ROBOT devrait rester entièrement dans la zone de transfert lors de la phase 2.

**R1-1 :** *Effectivement lors de la séquence 2 réalisée par l'opérateur de manutention en mode manuel, il n'est pas imposé que l'ROBOT soit totalement dans la zone de transfert. Lors des manœuvres pour assurer la prise en charge du conteneur de déchets, l'ROBOT peut être partiellement ou totalement en dehors de la zone de transfert.*

**R1-2 :** *En fin de séquence 2, l'opérateur de manutention repositionne l'ROBOT sur la ligne noire de liaison vers la zone de confinement et l'opérateur de conduite lance la séquence 3 réalisée en mode automatique.*

**R1-3 :** *Commentaire sur le 2<sup>ème</sup> alinéa de la question : ce n'est pas IHM MANU qui prend le contrôle de l'ROBOT, mais l'opérateur de manutention qui prend le contrôle d'ROBOT au moyen d'IHM MANU. Ne pas oublier que le système fait appel à 3 opérateurs qui interagissent et collaborent entre eux et avec le système technique et qu'ils sont donc à prendre en considération dans l'analyse fonctionnelle du système.*