

#	Id	Nom	Text
1	2.3.6	<input type="checkbox"/> Saisir la consigne	L'angle varie entre - 5 et 95 °
2	2.2.2	<input type="checkbox"/> Modifier les paramètres de masses du bras	L'étudiant pourra rajouter des masses de 650 g
3	2.2.3	<input type="checkbox"/> Modifier l'orientation du système	L'étudiant pourra positionner le système en position horizontale ou verticale
4	2.2.3.2	<input type="checkbox"/> Masse	26kg maximum
5	2.2.3.3	<input type="checkbox"/> Dimensions	Le système ne doit pas excéder un volume (Lxh x profondeur) de 800 x 500 x 200
6	2.3.1	<input type="checkbox"/> Réglage des coefficients du correcteur PID	Chaque coefficient positif peut varier de 0 à 255

MagicDraw, 1-1 D:\Google Drive\TSI Modélisations\Sysml\maxpid_sysml.mdzip CDcF Maxpid 29 aoû