



Les catégories de Robots

Le premier automate bien imité était un robot-canard (c'était plus simple) inventé en 1738 par le Français Jacques de Vaucanson. Il savait pencher la tête pour attraper du grain, l'avalier, le digérer, expulser les excréments !

Le mot robot a une origine tchèque qui veut dire "travail forcé"

Le tableau ci-dessous montre 3 catégories de robots. Pour chaque catégorie, indiquez le rôle des robots et citez 2 exemples d'utilisation (aidez-vous des illustrations)

Catégorie	Rôle	Photos	
Robots domestiques			
Robots professionnels			
Robots jouets			

Les fonctions principales et les fonctions contraintes

Diagramme pieuvre

Relations entre le produit et son environnement

Les relations entre le produit et son environnement correspondent aux services rendus par le produit et s'expriment en terme de fonctions de service (fonctions d'usage ou d'estime) :

On distingue :

- les fonctions principales (FP). Ces fonctions sont celles qui correspondent à la raison d'être du produit.
- les fonctions contraintes (FC). Ces fonctions sont celles qui adaptent le produit aux exigences imposées par certains éléments de l'environnement