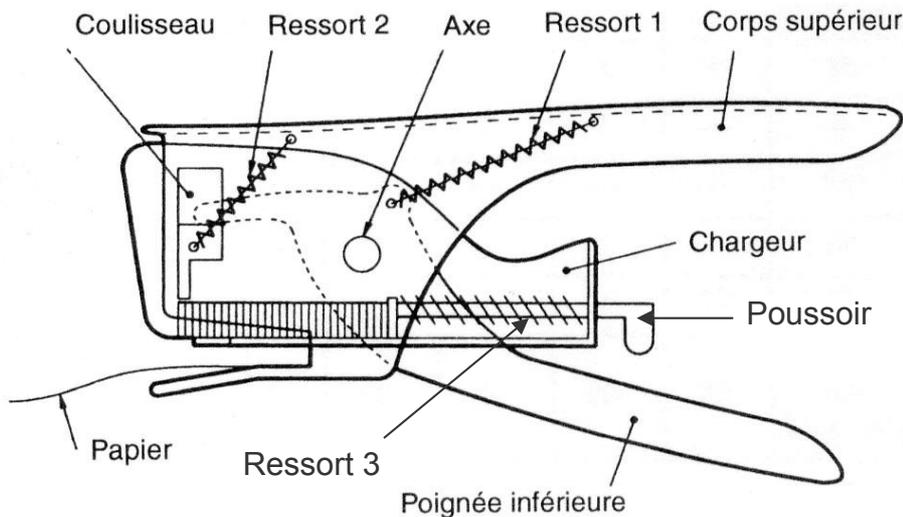




Vue d'ensemble d'une agrafeuse¹ :



- Eléments de l'agrafeuse :
- Coulisseau
 - Papier
 - Poignée inférieure
 - Chargeur
 - Corps supérieur
 - Ressort 1
 - Axe
 - Ressort 2
 - Ressort 3

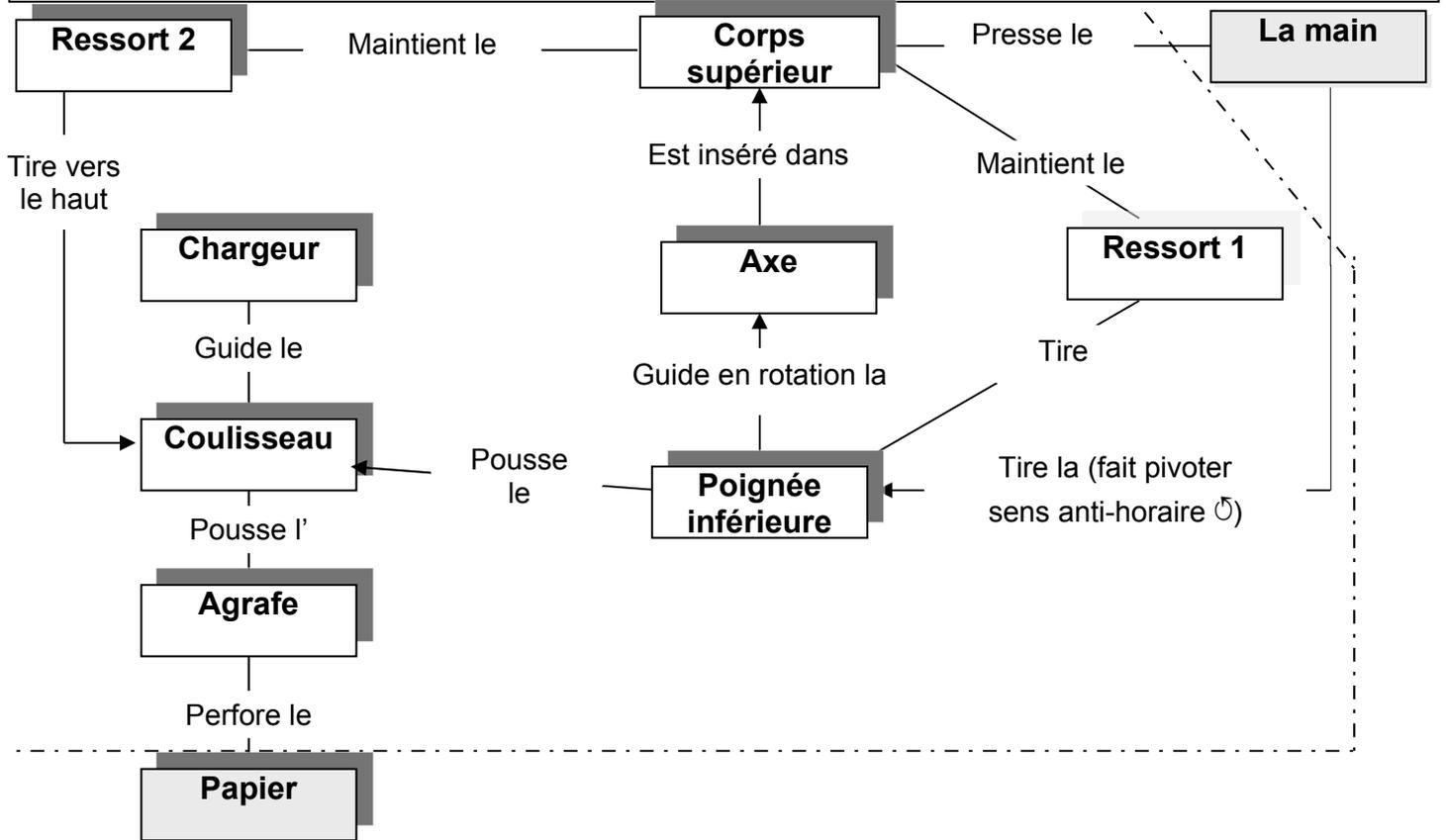
Graphe fonctionnel de cette agrafeuse :

Le **graphe fonctionnel** représente les différentes **fonctions techniques** existant entre les différents **éléments fonctionnels**.
 Par exemple :

```

    graph LR
        A[Le moteur] -- entraîne --> B[Les roues]
    
```

Elle est représentée sur le schéma par une flèche provenant d'un élément et pointant sur un autre élément.
 Une fonction s'exprime toujours par un **verbe** ou groupe verbal dont **le sujet** est l'élément de départ de la flèche et **le complément** un autre élément fonctionnel de l'objet. Un **bloc fonctionnel** est un ensemble d'éléments fonctionnels remplissant ensemble une même fonction.



¹ Cet exemple est tiré de : Pratique de l'analyse fonctionnelle, R. Tassinari, Dunod



Fonctions techniques du robofoot :

Description du fonctionnement du robofoot : (liste des fonctions techniques)

Les fonctions mécaniques à l'arrêt :

- FT1) L'alimentation électrique est fixée sur le châssis.
- FT2) Le guide balle est fixé sur le châssis.
- FT3) La béquille ou roue folle est fixée sur le châssis.
- FT4) Le bloc moto-réducteur est fixé sur le châssis.
- FT5) Le récepteur est fixé sur le châssis.
- FT6) Le bloc moto-réducteur maintient les moteurs.
- FT7) Le bloc moto-réducteur maintient les roues.
- FT8) La béquille stabilise le châssis.
- FT9) Les roues reposent sur le terrain
- FT10) La béquille ou roue folle repose sur le terrain

Les connexions électriques à l'arrêt :

- FT11) Le récepteur est connecté à l'alimentation électrique
- FT12) Les moteurs sont connectés au récepteur.

Action préalable au fonctionnement :

- FT13) L'utilisateur manipule l'interrupteur
- FT14) L'interrupteur met alors en route l'alimentation électrique
- FT15) L'alimentation électrique alimente le récepteur.

Lors du fonctionnement :

- FT16) L'utilisateur manipule la télécommande
- FT17) La télécommande émet alors un ordre vers le récepteur
- FT18) Le récepteur alimente les moteurs.
- FT19) Les moteurs font tourner les roues
- FT20) Les roues adhèrent au terrain
- FT21) Les roues font ainsi avancer et/ou pivoter le châssis.
- FT22) Le guide balle pousse alors la balle.