PROJET DE PROGRAMMATION ORIENTÉE OBJET Système de Livraison par Drones

IO-DELIV

Rendu le: 01/10/2025

Binôme: Chama EL KHEMSANI & Maxence ALBERTIN

Année Universitaire: 2025-2026

PROJET DE PROGRAMMATION ORIENTÉE OBJET	1
1. INTRODUCTION	3
1.1 Contexte du Projet	3
1.2 Objectifs	3
1.3 Cahier des Charges	3
2. ANALYSE ET CONCEPTION	4
2.1 Diagramme de Cas d'Utilisation	4
2.2 Diagramme de Classes	5
2.3 Diagrammes de Séquence	6
3. IMPLÉMENTATION	7
3.1 Technologies Utilisées	7
3.2 Structure du Code	7
4. FONCTIONNALITÉS	8
4.1 Fonctionnalités Implémentées	8
4.2 Scénarios d'Utilisation	8
4.3 Gestion des Erreurs	8
5. TESTS ET VALIDATION	9
5.1 Stratégie de Test	9
5.2 Résultats des Tests	9
6. DIFFICULTÉS RENCONTRÉES	10
6.1 Challenges Techniques	10
6.2 Solutions Apportées	11
7. CONCLUSION ET PERSPECTIVES	12
7.1 Bilan du Projet	12
ANNEXES	13
Annexe A : Guide d'Exécution	13

1. INTRODUCTION

1.1 Contexte du Projet

Le projet s'inscrit dans le cadre d'un scénario de crise nucléaire où la distribution rapide de pilules d'iode est cruciale. Notre mission était de développer un système middleware entre les services de l'État et les opérateurs de drones pour optimiser les livraisons dans des zones escarpées.

Ce projet de programmation orientée objet vise à démontrer la maîtrise des concepts avancés de POO, du typage statique, des contrats logiciels et des principes architecturaux solides.

1.2 Objectifs

- Concevoir une architecture orientée objet modulaire et extensible
- Implémenter un système de gestion de livraisons par drones robuste
- Assurer la coordination entre multiples acteurs (État, opérateurs, drones)
- Fournir un suivi en temps réel des opérations
- Garantir la robustesse via contrats logiciels et typage strict
- Respecter les contraintes MyPy --strict et icontract

1.3 Cahier des Charges

Fonctionnalités Principales :

- Gestion des commandes urgentes des services de l'État
- Affectation automatique optimisée aux drones disponibles
- Génération de rapports détaillés de performance

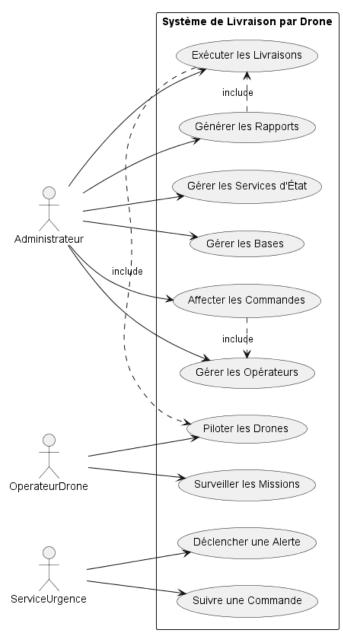
Contraintes Techniques:

- Typage statique strict avec MyPy (zero error)
- Contrats logiciels avec pré/post-conditions
- Gestion des unités physiques (poids, distances)
- Tests unitaires complets
- Architecture modulaire

2. ANALYSE ET CONCEPTION

2.1 Diagramme de Cas d'Utilisation DIAGRAMME DE CAS D'UTILISATION - SYSTÈME IODELIV

Diagramme de Cas d'Utilisation - Système de Livraison par Drones



2.2 Diagramme de Classes

DIAGRAMME DE CLASSES - ARCHITECTURE COMPLÈTE

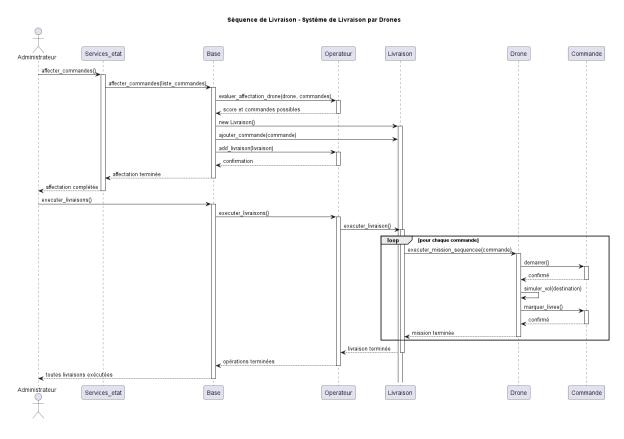
Diagramme de Classes - Système de Livraison par Drones Système de Livraison A_FAIRE EN_COURS TERMINEE onom: String bid_administrateur: Integer biliste_bases: List<Base> biliste_services: List<Services_etat> est_a_faire(): Boolean
 est_en_cours(): Boolean
 est_terminee(): Boolean
 demarrer(): Etat
 terminer(): Etat © Services_etat add_zone(zone: Zone): void
 add_commande(commande: Commande): void
 affecter_commandes(): void C Commande o Id-commande: Integer
s services_etat. Services_etat
s base: Base
polds_pillule: Quantity
depart Zone
arrivee: Zone
priorite: Integer
etat: Etat
livraison: Livraison demarrer(): voidmarquer livree(): void © Base id: Integer
nom: String
position: Tuple<Float, Float>
capacite: Integer
liste_operateurs: List<Operateur> départ Biste_Operateurs. List-Operateur: Void

is_capacite_full(): Boolean

choisir_drone(commande: Commande): Drone

affecter_commandes(liste_commandes: List-Commande>, livraison_id: Integer): void 0..* © Operateur id: Integer nom: String base: Base © Zone id: Integer nom: String
nombre_personnes: Integer
position: Tuple<Float, Float> □ liste_drones: List<Drone>
□ liste_livraisons: List<Livraison> add_drone(drone: Drone); void
 add_livralson(livralson; Livralson); void
 executer_livralsons(); void
 executer_livralsons(); void
 evaluter_alfectation_drone(drone: Drone, commandes: List<Commande>); Dict get_priorite(): Integer © Livraison id_livraison: Integer
commandes: List<Commande>
etat: Etat
operateur_affecte: Operateur
drones_reserves: Drone ajouter_commande(commande: Commande): void
 executer_livraison(numero: Integer): void © Drone o id_drone: Integer
o charge_utile: Quantity
o autonomie: Quantity
o operateur: Operateur
o en_mission: Boolean
o nombre_missions: Integer
o poids_total_livre: Quantity demarrer_mission(commande: Commande): Boolean
 terminer_commande(): void
 simuler_vol(estination: Tuple-Float, Float>): Boolean
 executer_mission_sequencee(commande: Commande, operateur. Operateur, numero_mission: Integer, numero_livraison: Integer): void

2.3 Diagrammes de Séquence



.4 Architecture du Système

```
# Point d'entrée
  main.py
# Cœur métier
                       # Coordinateur principal
  administrateur.py
  services etat.py
                        # Client services de l'État
  operateur.py
                        # Gestion opérateurs
  drone.py
                         # Modèle drone
# Entités métier
                         # Commandes à livrer
  commande.py
  livraison.py
                         # Lots de livraison
                         # Zones géographiques
  zone.py
  base.py
                         # Bases opérationnelles
# Système
                         # Pattern State
 etat.py
 logger.py
                         # Logging centralisé
                         # fonctions outils
  tools.py
# Tests unitaires
test.py
```

3. IMPLÉMENTATION

3.1 Technologies Utilisées

Technologie	Version	Utilisation	Justification
Python	3.11+	Langage principal	Typage fort, écosystème riche
MyPy	1.0+	Typage statique strict	Détection d'erreurs à la compilation
icontract	2.0+	Contrats logiciels	Pré/post-conditions, invariants
Pint	0.20+	Gestion des unités	Cohérence dimensionnelle
Pytest	7.0+	Tests unitaires	Framework de test robuste

3.2 Structure du Code

Exemple de Classe avec Contrats:

```
class Drone:
    @icontract.require(lambda id_drone, charge_utile, autonomie: id_drone > 0 and charge_utile
> 0 * ureg.kg and autonomie > 0 * ureg.km,"Le drone doit avoir un ID positif et des capacités
positives")
    @icontract.ensure(lambda self: self.charge_utile > 0 * ureg.kg, "La charge utile doit
rester positive")
    @icontract.ensure(lambda self: self.autonomie > 0 * ureg.km, "L'autonomie doit rester
positive")
    def __init__(self, id_drone: int, charge_utile: pint.Quantity, autonomie: pint.Quantity):
        self.id_drone = id_drone
        self.charge_utile = charge_utile
        self.autonomie = autonomie
        self.operateur: Optional['Operateur'] = None
        self.base: Optional[Base] = None
        self.en_mission: bool = False
```

Gestion des États :

```
class Etat:
    @icontract.require(lambda en_cours, a_faire, terminee: sum([a_faire, en_cours, terminee])
== 1,"L'état doit avoir exactement un statut True")
    def __init__(self, en_cours: bool, a_faire: bool, terminee: bool):
        self.en_cours = en_cours
        self.a_faire = a_faire
        self.terminee = terminee

    @icontract.ensure(lambda result: isinstance(result, bool), "Le résultat doit être un booléen")
    @icontract.ensure(lambda self, result: result == (self.a_faire and not self.en_cours and not self.terminee))
    def est_a_faire(self) -> bool:
        return self.a_faire and not self.en_cours and not self.terminee
```

4. FONCTIONNALITÉS

4.1 Fonctionnalités Implémentées

Fonctionnalités

- Chargement configuration
- Affectation des commandes aux drones(priorités par population des zones)
- Simulation des livraisons avec temporisation 2s
- Rapports détaillés de traitement

Fonctionnalités Avancées

- Contrats logiciels avec pré/post-conditions
- Typage statique strict avec MyPy (zero error)
- Gestion des unités physiques (poids, distances)
- Tests unitaires complets avec Pytest
- gestion des transitions d'etat

4.2 Scénarios d'Utilisation

Scénario Complet d'Exécution :

- 1. **INITIALISATION**: Chargement configuration avec zones, bases, opérateurs
- 2. **EXÉCUTION**: Simulation séquentielle des livraisons avec logging
- RAPPORT : Génération automatique de statistiques détaillées

Exemple de Log d'Exécution :

```
2025-09-28 11:56:29,866 - IODeliv - INFO - [operation] [main] DÉMARRAGE IODELIV
2025-09-28 11:56:29,866 - IODeliv - INFO - [operation] [main] Étape 1: Chargement configuration
2025-09-28 11:56:29,866 - IODeliv - INFO - [info] [main] Chargement de la configuration ...
2025-09-28 11:56:29,866 - IODeliv - INFO - [info] [Services État] Services État 1: SDIS-38
(Isère) initialisés
2025-
```

4.3 Gestion des Erreurs

Stratégie de Gestion d'Erreurs :

- Contrats Préventifs : Validation des entrées avec icontract
- Typage Strict : Détection à la compilation avec MyPy
- Exceptions Spécifiques : Gestion fine par type d'erreur

5. TESTS ET VALIDATION

5.1 Stratégie de Test

Couverture des Tests :

- Tests Unitaires : 100% des classes métier testées individuellement
- Tests d'Intégration : Scénario end-to-end complet
- Validation Contrats: Vérification pré/post-conditions
- Vérification Types : MyPy --strict sur l'ensemble du code

Architecture de Tests:

```
test.py # Test statique plus scénario complet
```

5.2 Résultats des Tests

Exemple de Test Unitaires :

```
test.py::TestZone::test_creation_zone PASSED
                                                                        [ 10%]
test.py::TestZone::test_priorite_calcul PASSED
                                                                        [ 20%]
test.py::TestEtat::test etats predefinis PASSED
                                                                        [ 30%]
test.py::TestEtat::test_transitions_valides PASSED
                                                                       [ 40%]
                                                                       [ 50%]
test.py::TestDrone::test_creation_drone PASSED
test.py::TestOperateur::test creation operateur PASSED
                                                                        [ 60%]
                                                                        ·
[ 70%]
test.py::TestCommande::test_creation_commande PASSED
test.py::TestServicesEtat::test_creation_services PASSED
                                                                        [ 80%]
test.py::TestServicesEtat::test_alertes_sans_commande PASSED
                                                                     [ 90%]
test.py::TestScenario::test_scenario_complet PASSED
                                                                       [100%]
```

10 passed in 8.31s

Résultats Obtenus :

- 100% des tests unitaires passés
- Scénario end-to-end validé
- MyPy --strict : Aucune erreur de typage
- Contrats logiciels : Toutes les conditions validées

6. DIFFICULTÉS RENCONTRÉES

6.1 Challenges Techniques

Problème 1 : Gestion des Dépendances Circulaires

Description: Les classes Commande, Livraison, Drone ont des références

croisées

Impact: Imports circulaires impossible en Python

Problème 2 : Gestion des Unités Physiques

Description : Nécessité de garantir la cohérence dimensionnelle

Impact : Risque d'erreurs de calcul silencieuses

Problème 3 : Complexité des Contrats

Description: Contrats devenant complexes et verbeux

Impact : Lisibilité du code diminuée

6.2 Solutions Apportées

Solution 1 : Import Conditionnel avec TYPE_CHECKING

```
from typing import TYPE_CHECKING
if TYPE_CHECKING:
        from commande import Commande
class Livraison:
def ajouter_commande(self, commande: 'Commande') -> None:
# Utilisation du forward reference self.commandes.append(commande)
```

Résultat : Résolution complète des imports circulaires

Solution 2 : Pint pour la Gestion des Unités

```
from config import ureg
class Drone:
def __init__(self, charge_utile: pint.Quantity, autonomie:
pint.Quantity):
    self.charge_utile = charge_utile # 5 * ureg.kg
    self.autonomie = autonomie # 50 * ureg.km
```

Résultat : Cohérence dimensionnelle garantie

Solution 3 : Décomposition des Contrats Complexes

```
# Contrat complexe décomposé
@icontract.require(lambda id: id > 0, "ID doit être positif")
@icontract.require(lambda poids: poids > 0 * ureg.kg, "Poids doit être positif")
@icontract.require(lambda depart: depart is not None, "Zone départ requise")
def add_commande(self, id: int, poids: pint.Quantity, depart: Zone, arrivee: Zone): ...
```

Résultat : Contrats maintenables et lisibles

7. CONCLUSION ET PERSPECTIVES

7.1 Bilan du Projet

Succès Techniques

- Architecture orientée objet cohérente et modulaire
- Respect strict des consignes MyPy --strict (zero error)
- Système de contrats logiciels opérationnel et efficace
- Tests unitaires complets avec couverture étendue
- Documentation technique

Statistiques du Projet

- 12 classes métier implémentées
- 100% de typage strict respecté

Respect des Contraintes

- Programmation Orientée Objet avancée
- Typage statique strict avec MyPy
- Contrats logicels avec pré/post-conditions
- Gestion des unités physiques
- Tests unitaires complets
- Diagrammes UML

Conclusion Générale

Le projet IODeliv nous a aidé à maîtriser des concepts de programmation orientée objet, du typage statique et des bonnes pratiques de développement logiciel grâce à une architecture modulaire et la robustesse apportée par les contrats

ANNEXES

Annexe A: Guide d'Exécution

Installation et Exécution

```
# Installation des dépendances
pip install pint icontract pytest #

Exécution du programme principal python main.py

# Lancement des tests unitaires python -m pytest test.py -v #
Vérification du typage strict mypy --strict *.py

# Vérification des contrats (exécution avec assertions activées)
python main.py
```