

# Conception Orientée Objet

Modélisation objet d'un simulateur de robot

Vincent  
RAYBAUD

Rémy  
KALOUSTIAN

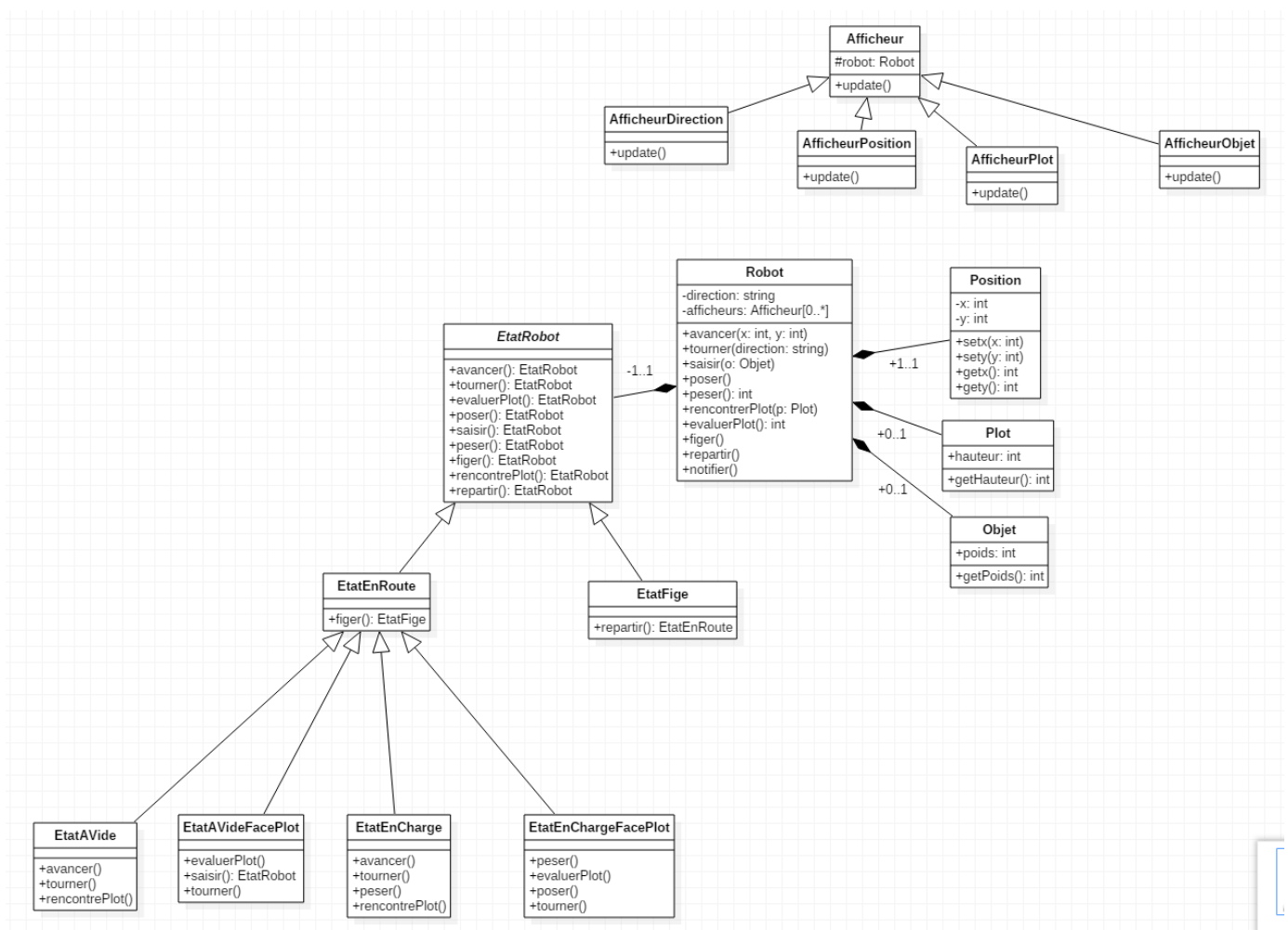
Polytech Nice-Sophia

SI4 – G3 – 2016

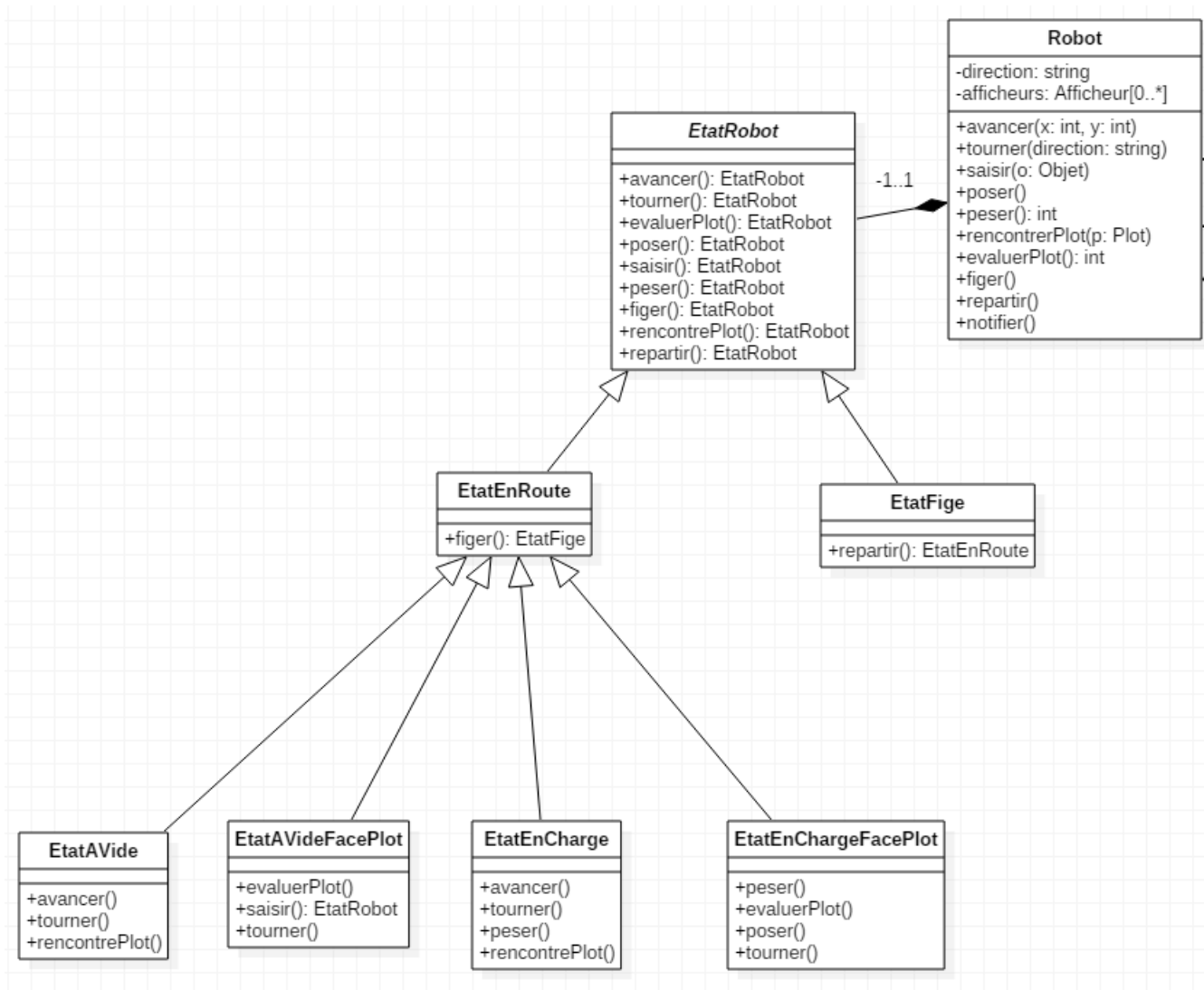
# Introduction

Nous disposons d'une classe Robot mise en évidence dans un diagramme de classe basique. Le but de ce projet est d'utiliser cette base, et d'ajouter ou modifier des éléments afin de rajouter des fonctionnalités et améliorer la structure qui nous a été fournie. L'intégration ou la modification de fonctionnalités doit être la plus propre possible afin de minimiser le travail lors de l'extension du projet ou pour l'ajout d'autres fonctionnalités.

## Diagramme de classe général



L'état du robot est un **État**



Le schéma choisi pour représenter les états du robot est le....

L'afficheur est un **Observateur**

