

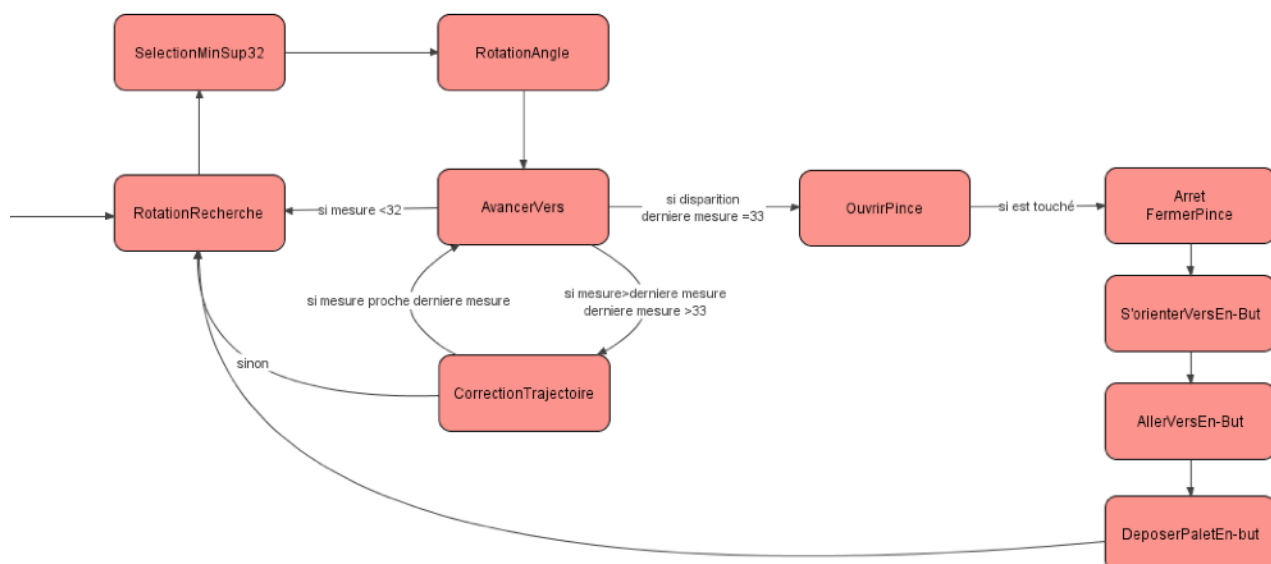
## Plan de développement

Le tableau suivant reprend toutes les classes découpées par leurs différentes fonctions ainsi que le temps estimé de la programmation de chacune d'elles. Cela représente notre plan de développement couplé au diagramme de Gantt à la page 3.

Classe	Fonctions	Temps estimé
MR (moteur roues)	avancer(double)	30mn
	avancer()	10mn
	avancer(int)	10mn
	reculer(double)	30mn
	reculer()	10mn
	reculer(int)	10mn
	tournerD(double)	30mn
	tournerG(double)	30mn
	sorienterVersEnBut()	40mn
	demiTourG()	15mn
	demiTourD()	15mn
	tourG()	10mn
	tourD()	10mn
	esquiveD()	40mn
	esquiveG()	40mn
	arret()	10mn
	setSpeed(double)	30mn
	getOrientation()	10mn
	getEnMouvement()	10mn
MP(moteur pince)	tachobug()	30mn
	retablir()	30mn
	ouvrirZ()	20mn
	fermerZ()	20mn
	attraperZ()	20mn
	attraper()	20mn
	ouvrirA()	20mn
	fermerA()	20mn
	tacho()	30mn
CU (capteur ultra-son)	detectInfinity()	20mn
	getDistance()	4h
	getLastDistance()	10mn
	estPresse(boolean)	30mn

CT (capteur tactile)	PresseSansFin()	30mn
	PresseFin()	30mn
CC(capteur couleur)	getColor()	8h
	scalaire(float[], double[])	20mn
CCC(calibration capteur couleur)	Constructeur CCC()	8h
Robot	avancerVers()	8h
	rotationRecherche()	3h
	correctionTrajectoire(TypeLastDistance)	3h
	premierPalet()	2h
	attraperPalet()	1h
	deposerPaletEnBut()	1h
Routine	Etats	2h

Le plan de développement n'aurait pu être conçu sans la routine suivante. C'est elle qui nous a permis d'élaborer nos fonctions



Cedric le robot

25 nov. 2019

4

Diagramme de Gantt

