	GEL-3014/GLO-3013								
Bien livrable	Items à vérifier								
Diagramme de contexte /3	Structure du diagramme (forme générale) Sous-total : 1	2.1.1 Compréhension de la demande							
	Entrées Sous-total : 1 (-0.25 par manque)								
	Sorties Sous-total : 1 (-0.25 par manque) Total = 3								
Description des propriétés fonctionnelles /10	1- Détail des exigences Exemples possibles liées à: - base du robot - déplacements du robot - planification de la trajectoire - affichages sur la station de base ou sur le robot - communications et à l'interaction utilisateur - génération et capture du signal Manchester - système d'écriture - vision du robot - localisation du robot - respect des limitations (techniques ou non) - autres Sous-total : 4	2.1.2 Écriture du problème en langage technique	3.1.1 Identification du problème et de ses paramètres	7.2.1 Structure du document	7.2.2 Rigueur de la pensée	7.2.3 Qualité de la langue écrite	7.2.4 Qualité de l' information	2.2.2 Construction d'hypothèses et de simplifications	
	2- Détail de la liste des fonctionnalités, sous- fonctionnalités et de leur regroupement Sous-total : 3								
	3- Paramètres critiques identifiés pour les fonctionnalités, avec unités et/ou valeurs Sous-total : 2 (-0.5 s'il en manque plusieurs, 0 si aucun.)								
	4- Cohérence des liens dans la DPF Sous-total : 1 (0 si défaillance majeure.)								
Description et diagramme des cas d'utilisation /2	Présence de la majorité des items importants et pertinents (but, résumé, acteurs, etc.) Sous-total : 1.0 (-0.25 si certaines items importants sont manquants)	3.1.1 Identification du problème et de ses paramètres	2.1.1 Compréhension de la demande	7.2.1 Structure du document	7.2.2 Rigueur de la pensée	7.2.3 Qualité de la langue écrite	7.2.4 Qualité de l' information	2.1.1 Compréhension de la demande	
	2- Cas d'utilisation: Les cas d'utilisation importants sont illustrés dans le diagramme et décrits Sous-total : 1.0 Déduction : -0.25 si certaines fonctionnalités : ne sont pas au bon niveau sont manquantes.								

	GEL-3014/GLO-3013						
Bien livrable	Items à vérifier						
Diagrammes de classes 1ère itération /3	1- Description des principales classes du système et de leurs relations. Sous-total : 2.0	3.1.1 Identification du problème et de ses paramètres	2.2.1 Élaboration d'une stratégie générale de résolution	4.2.1 Adéquation des concepts et utilisation des connaissances, techniques et outils	4.4.1 Utilisation des techniques d' analyse de problèmes et d'outils d'ingénierie pour réaliser la solution		
	2- Description préliminaire des principaux attributs et méthodes des classes. Sous-total : 1.0						
Diagrammes de séquences 1ère itération /3	1- Les opérations correspondant aux principales fonctionnalités (core) du système sont clairement décrites. Sous-total : 1.0	2.2.1 Élaboration d'une stratégie générale de résolution	2.2.2 Construction d'hypothèses et de simplifications				
	2- Met en lien les différentes classes (celles du diagramme de classe). Sous-total : 1.0						
	3- Les participants et les messages échangés décrivent clairement les opérations à réaliser. Sous-total : 1.0						
Diagramme de Gantt /5	1- Niveau de qualité du détail - Analyse (les documents) - Étapes relatives au livrable 2 - Planification/Réunion/rapports Sous-total : 2.5 (-0.5 par manque)	3.2.1 Stratégie d' approche du problème	3.2.2 Planification de la cueillette des données				
	2- Cohérence par rapport à la DPF - Séquence temporelle - Affectation des ressources - Définition des tâches selon exigences et fonctionnalités à réaliser Sous-total: 1.5						
	3- Estimations des heures effectives (inclure les feuilles de temps au rapport) Sous-total : 1.0						

		_					
	GEL-3014/GLO-3013						
Bien livrable	Items à vérifier						
Familiarisation avec équipements/ Expériences préliminaires /6	- Liste des observations/recherches réalisées - Description des équipements - Description des moyens techniques utilisés pour modéliser et configurer (choix de paramètres) les composantes Analyse des concepts potentiels des fonctionnalités (pas de conception à ce niveau) Exemples possibles de familiarisation: - communications sans fil - alimentation - contrôle des moteurs - codeur Manchester - logiciel et installation - contrôle de la tourelle - système de vision OpenCV - caméra monde et caméra du robot Exemples possibles d'analyses: - montage mécanique - asservissement des moteurs - générateur du signal Manchester - capture du signal Manchester - démarrage au boot - planification de la trajectoire - séquençage des actions du robot - localisation du robot et des obstacles - segmentation des images Sous-total: 6 (0.75 par item, minimum de 8)	3.2.2 Planification de la cueillette des données	4.5.1 Démarche basée sur des critères d'évaluations	3.4.1 Analyse des données recueillies	3.4.2 Formulation des conclusions		
TOTAL /32							