



	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								
<b>Familiarisation avec équipements/ Expériences préliminaires</b> /6	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Liste des observations/recherches réalisées</li> <li>- Description des équipements</li> <li>- Description des moyens techniques utilisés pour modéliser et configurer (choix de paramètres) les composantes.</li> <li>- Analyse des concepts potentiels des fonctionnalités (pas de conception à ce niveau)</li> </ul> <p>Exemples possibles de familiarisation:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- communications sans fil</li> <li>- alimentation</li> <li>- contrôle des moteurs</li> <li>- codeur Manchester</li> <li>- logiciel et installation</li> <li>- contrôle de la tourelle</li> <li>- système de vision OpenCV</li> <li>- caméra monde et caméra du robot</li> </ul> <p>Exemples possibles d'analyses:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- montage mécanique</li> <li>- asservissement des moteurs</li> <li>- générateur du signal Manchester</li> <li>- capture du signal Manchester et décodage de l'information</li> <li>- système d'écriture</li> <li>- démarrage au boot</li> <li>- planification de la trajectoire</li> <li>- séquençage des actions du robot</li> <li>- localisation du robot et des obstacles</li> <li>- segmentation des images</li> </ul> <p>Sous-total : 6 (0.75 par item, minimum de 8)</p>	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				
<b>TOTAL</b> /32									