**Manuel d’utilisateur**

**Développement collaboratif**

**Acteurs :**

Nicolas Buffon, Marc Plano-Lesay, Jean-Christophe Ricard, Adrien Vetillart.

**Versions :**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Version | Auteur | Date | Description |
| 1.0 | Jean-Christophe Ricard | 13 / 01 / 2012 | Première ébauche de la phase d’élaboration. |

**Introduction**

RobotPompier est un logiciel de simulation. Le principe est simple, il permet de dérouler une situation d’incendie sur un terrain donné. De cette situation résulte alors l’action de robots pompiers, servant à éteindre les incendies déclarés.

L’objectif de ce produit est donc de tester les capacités en termes de rapidité d’exécution et d’efficacité des robots proposés ou créés par l’utilisateur.

I. Première Partie 6

A. Première sous-partie 6

B. Deuxième sous-partie 6

II. Deuxième Partie 7

# Lancement d’une simulation

## Démarrage rapide

Au lancement du logiciel, une carte sans aucun robot sera préchargée. Avant de lancer une simulation, vous devez d’abord placer des robots qui agiront sur les incendies de cette carte.

1. Choisissez un type de robot dans le coin inférieur droit de votre écran (voir **II.A** pour paramétrer votre propre type de robot).
2. Cliquez-glisser sur la carte le type de robot souhaité autant de fois que vous souhaitez voir apparaître de robots sur la carte.
3. Cliquez sur le bouton “Lancer la simulation” de la barre d’outils, dans la partie supérieure de votre écran.

## Ajout et suppression d’incendies

Si la disposition des incendies sur la carte générée ou chargée au préalable(voir **II.B**) ne vous convient pas, il est possible d’en ajouter et d’en supprimer. Pour cela, il suffit :

1. Cliquez sur le bouton « Incendies » dans la barre d’outils dans la partie supérieure de votre écran.

## Déroulement d’une simulation

Lorsqu’une simulation est lancée, il est possible de contrôler celle-ci via les boutons de mise en pause, d’accélération et de ralentissement. Ceux-ci se situent dans la barre d’outils, dans la partie supérieure de votre écran.

# Paramétrage

# Création d’un type de robot personnalisé

Conclusion