Conception des systèmes d'information Chapitre 4: diagramme d'objets

Dr. Mariem MAHFOUDH

mariem.mahfoudh@gmail.com

2 LSI-ADBD, ISIMS, 2023-2024







Bibliographie

Ce cours a été construit en se basant sur les références suivantes :

- Livre "UML 2 de l'apprentissage à la pratique", Laurent Audibert
- Livre "Modélisation Objet avec UML", Pr. Pierre Alain Muller
- Cours "Conception des systèmes d'information", Pr. Faiez Gargouri
- Cours "Langage UML", Emmanuel Remy

Plan

- Introduction
- Représentation des objets
- Représentation des liens
- 4 Représentation des objets composites
- 5 Exercice

Introduction

Les diagrammes d'objets

- Le diagramme d'objets fait partie des diagrammes structurels (statique).
- ► Il représente les objets d'un système (c.a.d. les instances des classes) et leurs liens (c.a.d. les instances des associations) à un instant donné.
- ➤ A un diagramme de classe correspond une infinité de diagrammes d'objets.

Le diagramme de classes modélise les règles et le diagramme d'objets modélise des faits.

Introduction

Les diagrammes d'objets

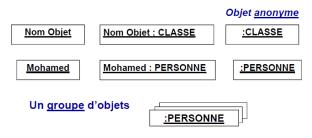
- Nous nous servirons du diagramme d'objet pour donner des exemples, des cas de figure, qui permettront d'affiner le diagramme de classe et de mieux le comprendre.
- Le diagramme d'objets ne doit être utilisé que pour clarifier certaines structures complexes apparaissant sur un diagramme de classes.
- Tous les objets du diagramme de classes ne doivent pas obligatoirement figurer sur le diagramme d'objets.

Représentation graphique des objets

Représentation graphique

Chaque objet est représenté dans un rectangle dans lequel figure le nom de l'objet (souligné) et éventuellement la valeur de un ou plusieurs de ses attributs.

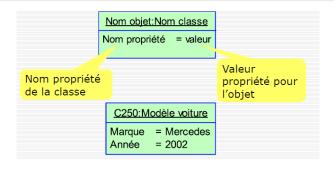
Représentations possibles :



Représentation graphique des objets

Représentation graphique

- Un objet est représenté comme une classe, mais le compartiment des méthodes n'est pas indiqué.
- La représentation d'un objet pourra être plus ou moins détaillée.



Représentation des objets

Exemple

A l'Université, on souhaite mettre en place une application permettant d'enregistrer, pour chaque étudiant inscrit, son nom et son adresse ainsi que pour chaque formation de l'Université son code, le thème des enseignements et le nombres d'heures d'enseignement.

Donner les classes et des exemples d'instances d'objets.

Représentation des objets

Exemple

A l'Université, on souhaite mettre en place une application permettant d'enregistrer, pour chaque étudiant inscrit, son nom et son adresse ainsi que pour chaque formation de l'Université son code, le thème des enseignements et le nombres d'heures d'enseignement.

Donner les classes et des exemples d'instances d'objets.

Etudiant nom: String adresse: String Filière code : String thème : String nbeHheure : Integer

e2 : Etudiant

nom: 'Dupont'
adresse : 'Albi'

etu2 : Etudiant
nom: 'Dulong'

adresse: 'Toulouse'

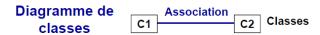
e1 : Ftudiant nom: 'Dupont' adresse : 'Toulouse' f1 : Filière code : 'Système08' thème : 'Système' nbeHeure : 150 <u>f: Filière</u> code: 'Info 007' thème: 'Info.' nbeHeure: 100

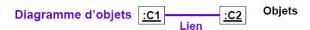
Représentation des liens

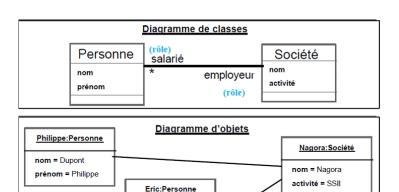
Représentation des liens entre objets

Les liens entre objets :

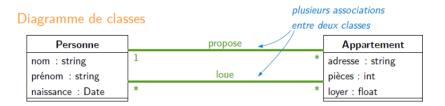
- sont des instances d'associations entre les classes des objets participants;
- permettent une représentation plus concrète que celle produite par les diagrammes de classes.



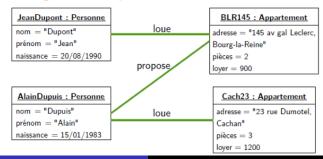


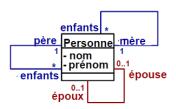


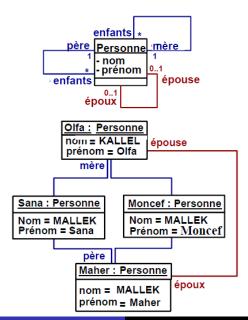
nom = Durand prénom = Eric



Exemple de diagramme d'objets

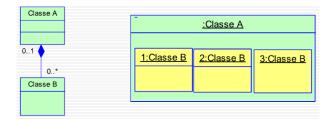






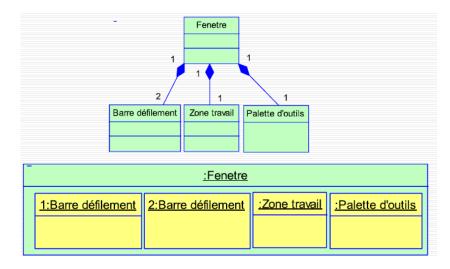
Représentation des objets composites

- ▶ Un objet composite est composé d'autres objets (sous-objets).
- Le nombre d'instances du composant peut être spécifié.



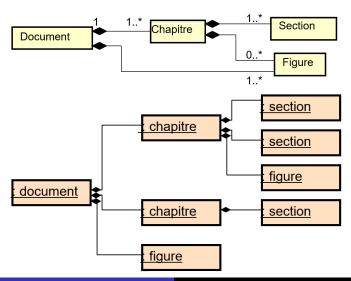
Représentation des objets composites

Exemples des objets composites



Représentation des objets composites

Autre représentation possible



Exercice

Un robot se déplace dans un environnement composé de zones, de murs et de portes.

Proposer le diagramme d'objets décrivant la situation suivante : le robot "Mars" est lié à une instance "mondeCourant" de la classe Monde décrivant les mondes possibles où peut évoluer le robot. À l'instant qui nous intéresse, le "mondeCourant" est lié aux zones "z1" et "z2". La zone "z2" est composée de deux murs ("m1" et "m2") et d'une porte. La largeur de la porte est de 1 mètre.

PS: Le diagramme de classe relatif à cet énoncé est composé des classes : Robot, Monde, Zone, Mur et Porte.

Chapitre suivant

Chapitre 5 : Diagrammes de séquence