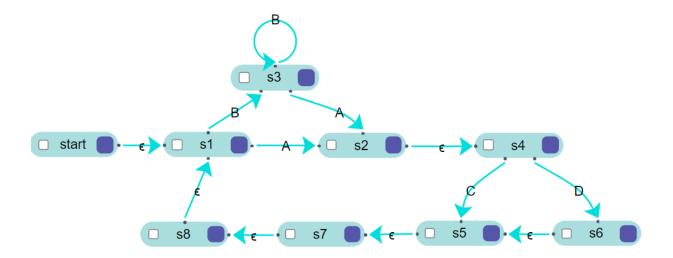


Plan de développement

CHAYNANE Mohamed Amine CLAVELIER Théodore IMAKHLOUFEN Celia Razika LERICHE Salomé

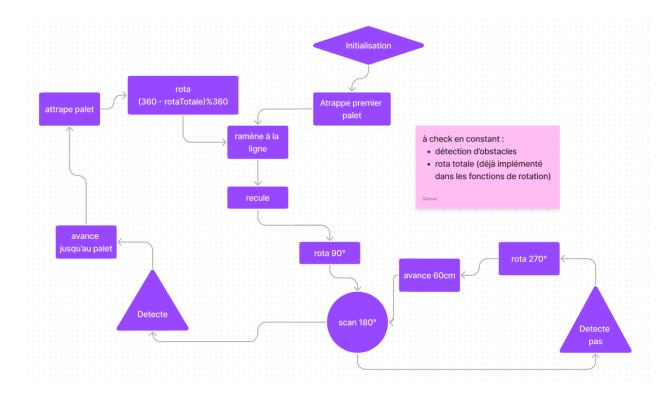
09/10/2023

Automate du robot (prototype)



A: Palet détecté	start: état initial					
B: Palet non détecté	s1:Avancer tout droit					
C: Obstacle	s2:Avancer vers palet					
D: Pas d'obstacle	s3:Inspecter les lieux					
	s4:Attraper palet					
	s5:Aller au but					
	s6:Esquiver les obstacles					
	s7:Avancer et lâcher le palet					
	s8:Fermer pinces et tourner 180 deg					

Algorithme final du robot



Echéancier prévisionnel

Semaines	n°1	n°2	n°3	n°4	n°5	n°6	n°7	n°8	n°9	n°10	n°11	n°12
Initialisation du projet												
Définition des objectifs												
Analyse des besoins												
Conception												
Développement												
Ecriture et test de la classe Actionneurs												
Ecriture et test de la classe Sensor												
Stratégie de répérage d'obstacle et d'esquive												
Stratégie de positionnement dans l'espace												
Stratégie de repérage et récupération du palet												
Stratégie de déplacement et dépot du palet dans l'en-but												
Développement du programme de jeu												
Production des documents à rendre												
Cahier des charges												
Plan de développement												
Plan de tests												
Code source et documentation interne												
Rapport final												

Diagramme UML

