

Plan de développement

Eva 02: Robot autonome EV3 lego Mindstorms



Sommaire

Sommaire.....	1
Liste des illustrations.....	2
Résumé	3
Automate générale.....	4
Automate de recherche de palet	4
Automate de recherche et atteinte d'en-but adverse	5
Automate d'atteinte et capture de palet	5
Représentation des classes	5
Représentation des classes prévisionnel.....	6
Représentation des classes finale	6
Échéancier de développement :	7

Liste des illustrations

Figure 1 : automate générale	4
Figure 2 : automate recherche de palet	4
Figure 3 : automate de recherche et atteinte d'en-but adverse	5
Figure 4 : automate capture de palet	5
Figure 5 : Représentation des classes prévisionnel	6
Figure 6 : échéancier de développement	7

Résumé

Ce document présente les automates qui ont été mis en place pour rendre le robot autonome. Un automate générale permettant de représenter les interactions entre les automates composant ce dernier. Chaque automate a une tâche définie.

Une représentation des classes est jointe.

Un échéancier prévisionnel décrivant l'organisation de la réalisation de projet est joint.

Automate générale

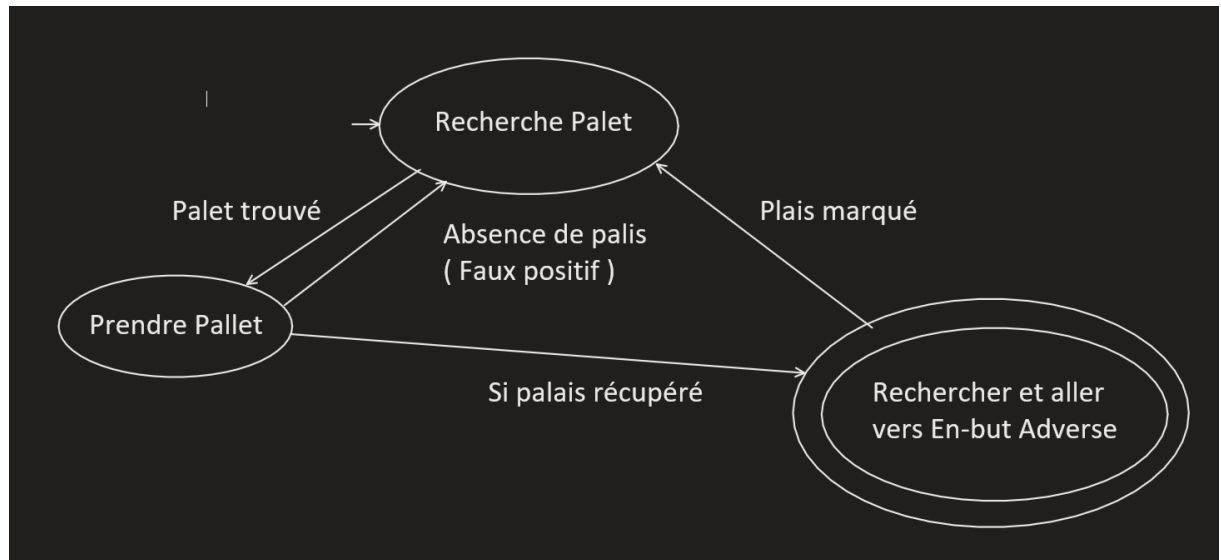


Figure 1 : automate générale

Automate de recherche de palet

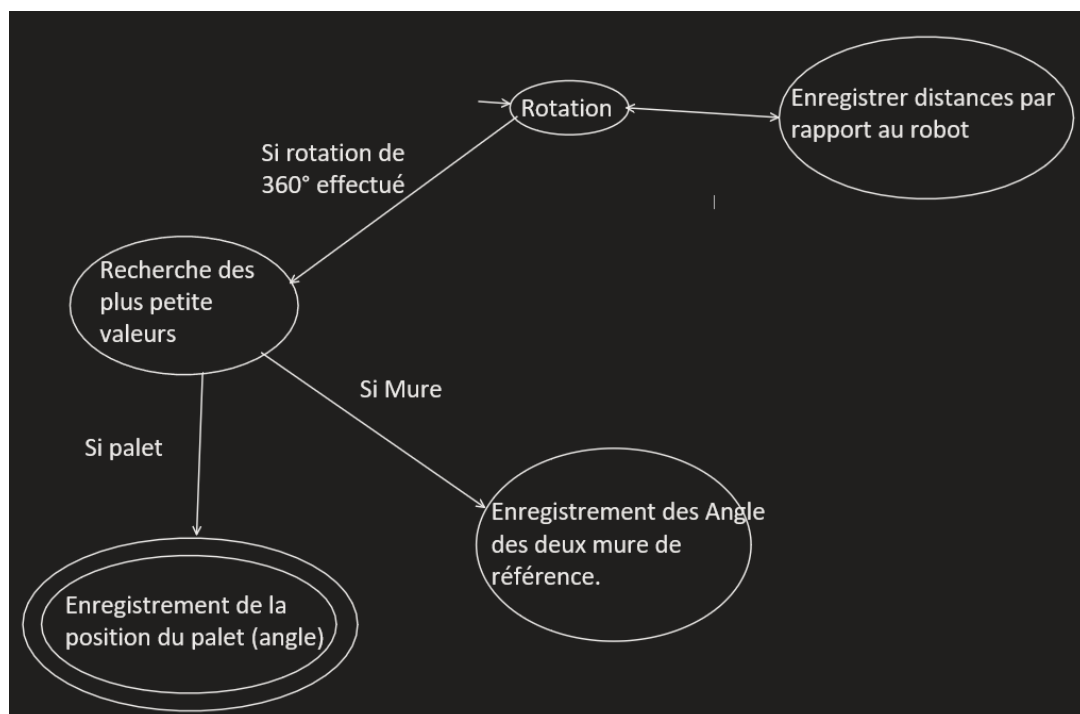


Figure 2 : automate recherche de palet

Automate de recherche et atteinte d'en-but adverse

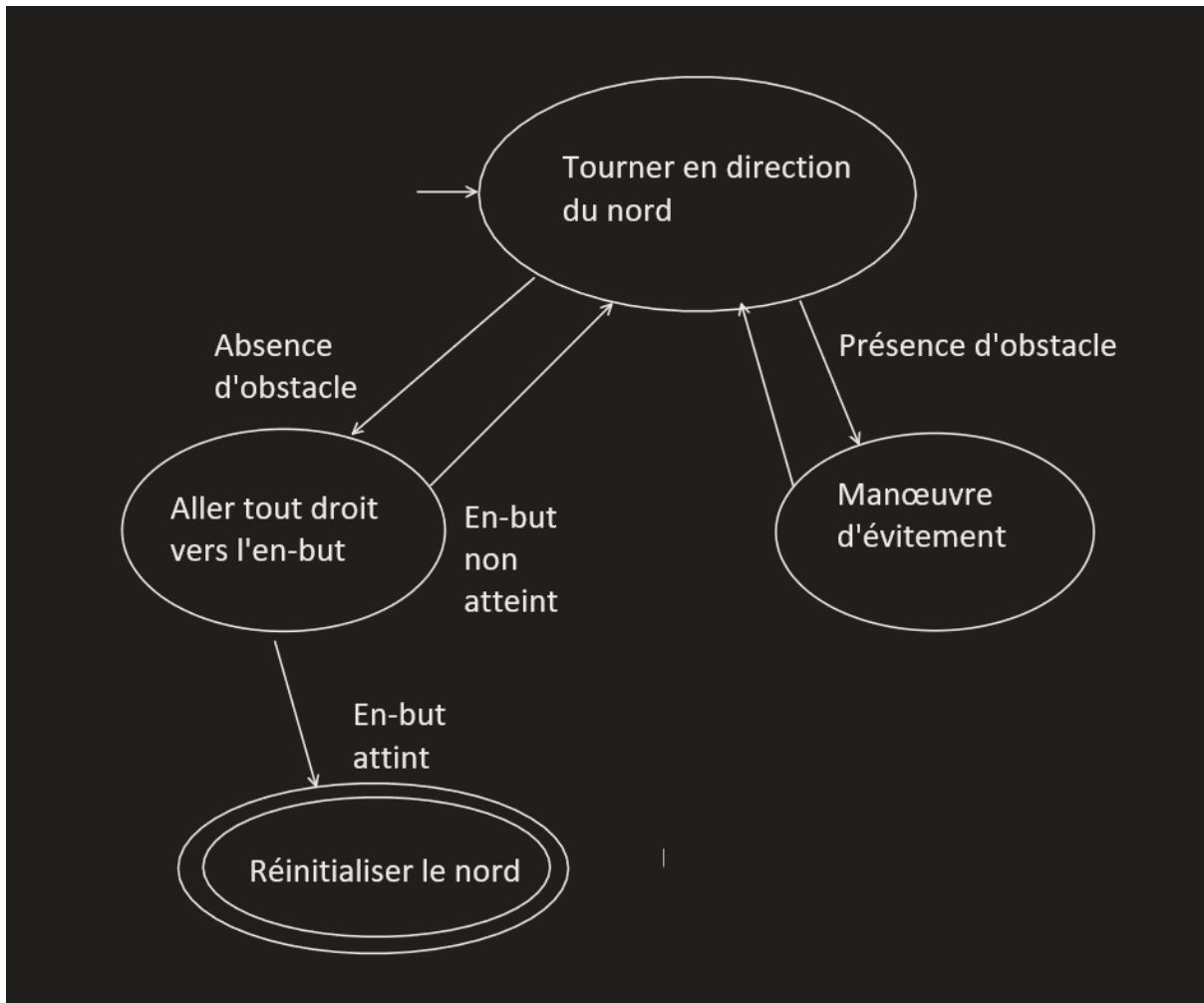


Figure 3 : automate de recherche et atteinte d'en-but adverse

Automate d'atteinte et capture de palet

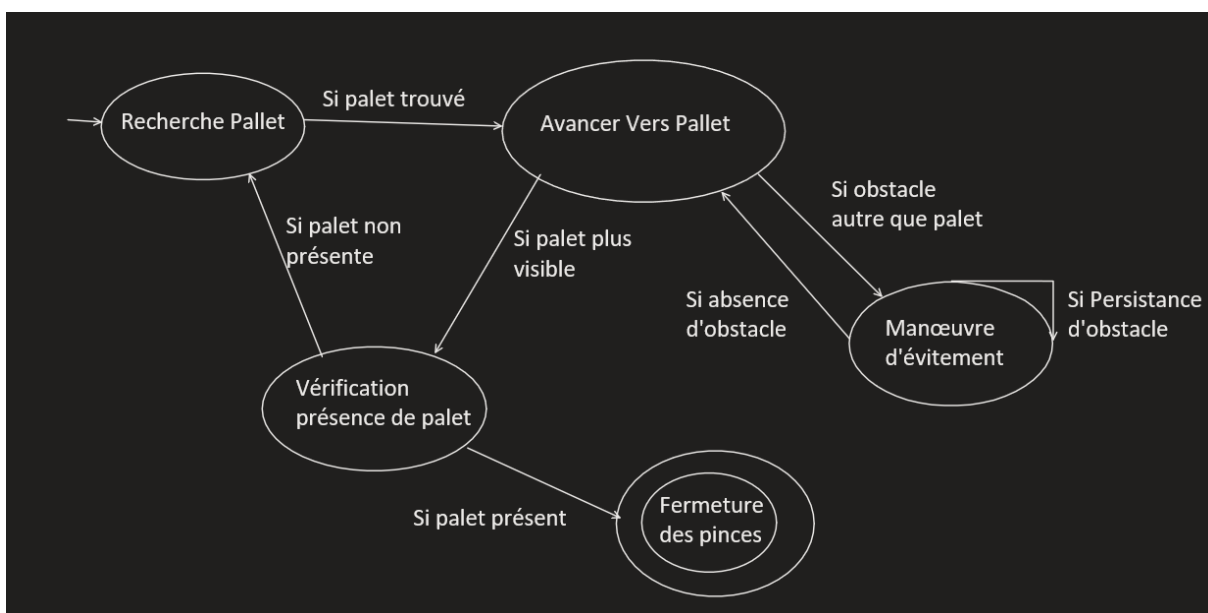


Figure 4 : automate capture de palet

Représentation des classes

Représentation des classes prévisionnel

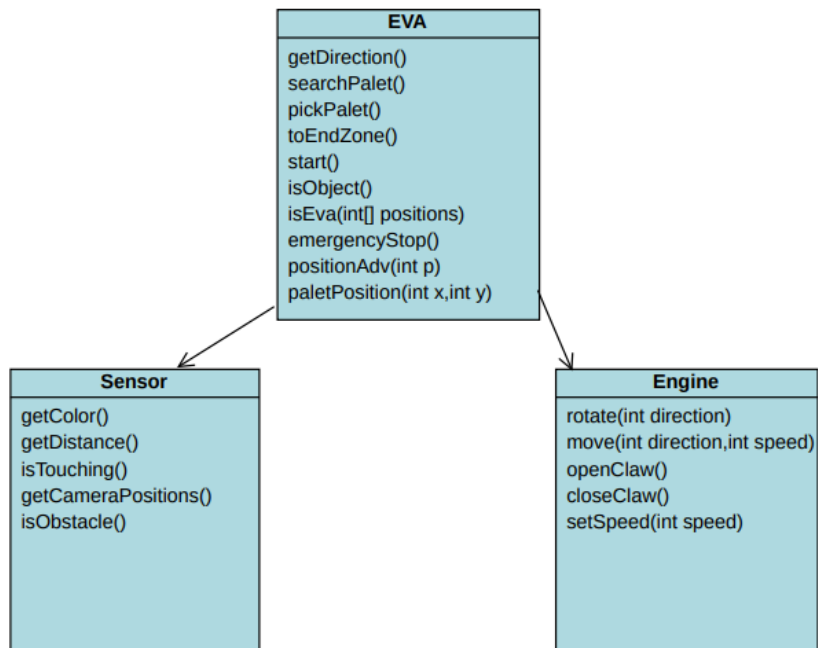


Figure 5 : Représentation des classes prévisionnel

Représentation des classes finale

Échéancier de développement :

	Semaine 5	Semaine 6	Semaine 7	Semaine 8	Semaine 9		
Taches/Dates	09/10-15/10	16/10-22/10	23/10-29/10	30/10-05/11	06/11-12/11		
Engine	8h	8h					
rotate(int direction)	2h	1h30					
move(int direction,int speed)	1h30	2h					
ouvrePince()	1h30	1h30					
fermePince()	1h30	1h31					
setVitesse(int v)	1h30	1h32					
Sensor	8h	8h					
getColor()	2h	1h30					
getDistance()	1h30	1h30					
isTouching()	1h30	1h30					
getCameraPositions()	1h30	2h					
isObstacle()	1h30	1h30					
Eva			16h	16h	16h		Pedro
getDirection()			1h30	1h30	1h30		Mohammed
searchPalet()			1h30	1h30	1h30		
pickPalet()			1h30	1h30	1h30		Mohtadi
toEndZone()			1h30	1h30	1h30		Alain
start()			1h30	1h30	1h30		
isObject()			1h30	1h30	1h30		Pedro
isEva(int[] positions)			1h30	1h30	1h30		Mohammed
emergencyStop()			1h30	1h30	1h30		Mohtadi
positionAdv(int p)			1h30	1h30	1h30		Alain
paletPosition(int x,int y)			1h30	1h30	1h30		

Figure 6 : échéancier de développement