

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

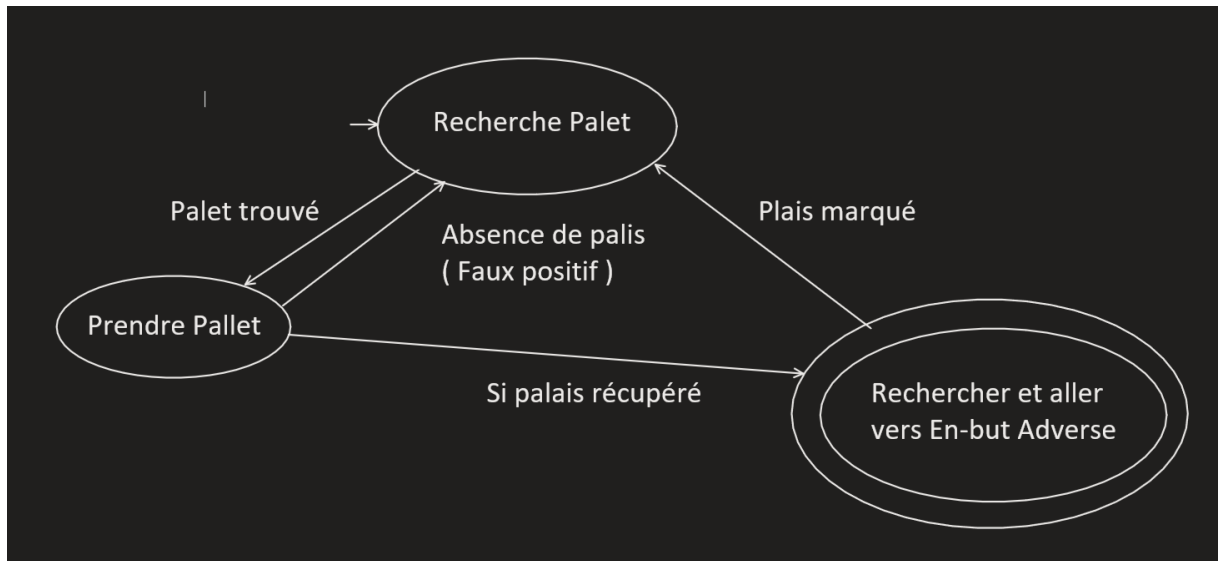


Figure 1 : automate générale

Automate de recherche de palet

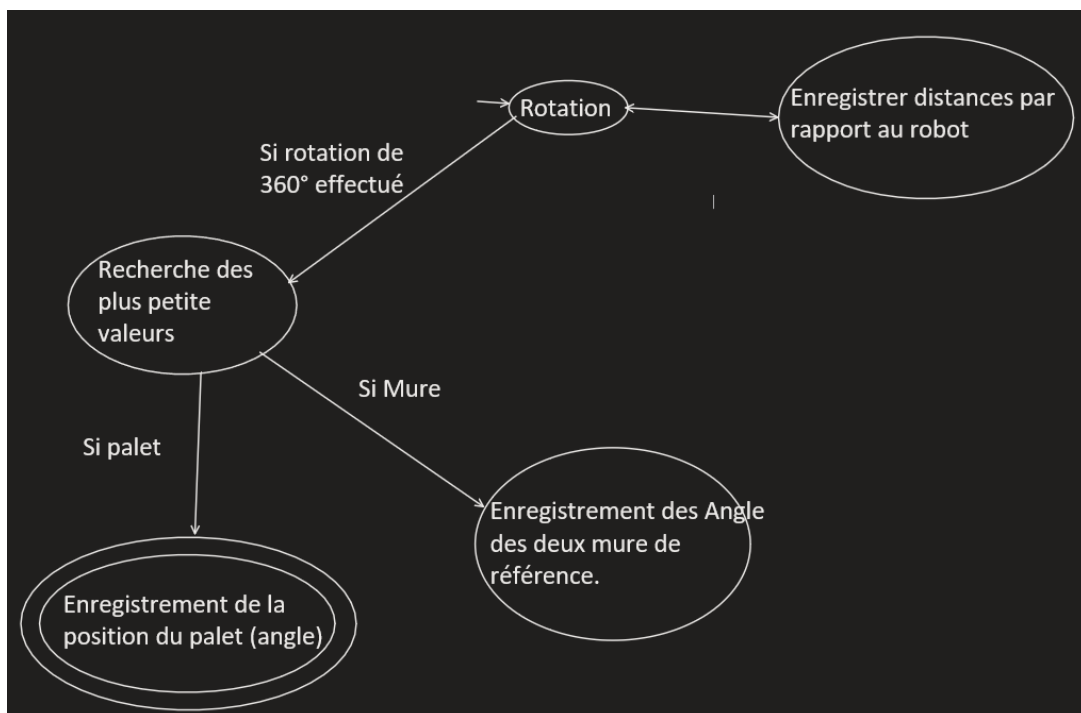


Figure 2 : automate recherche de palet

Automate de recherche et atteinte d'en-but adverse

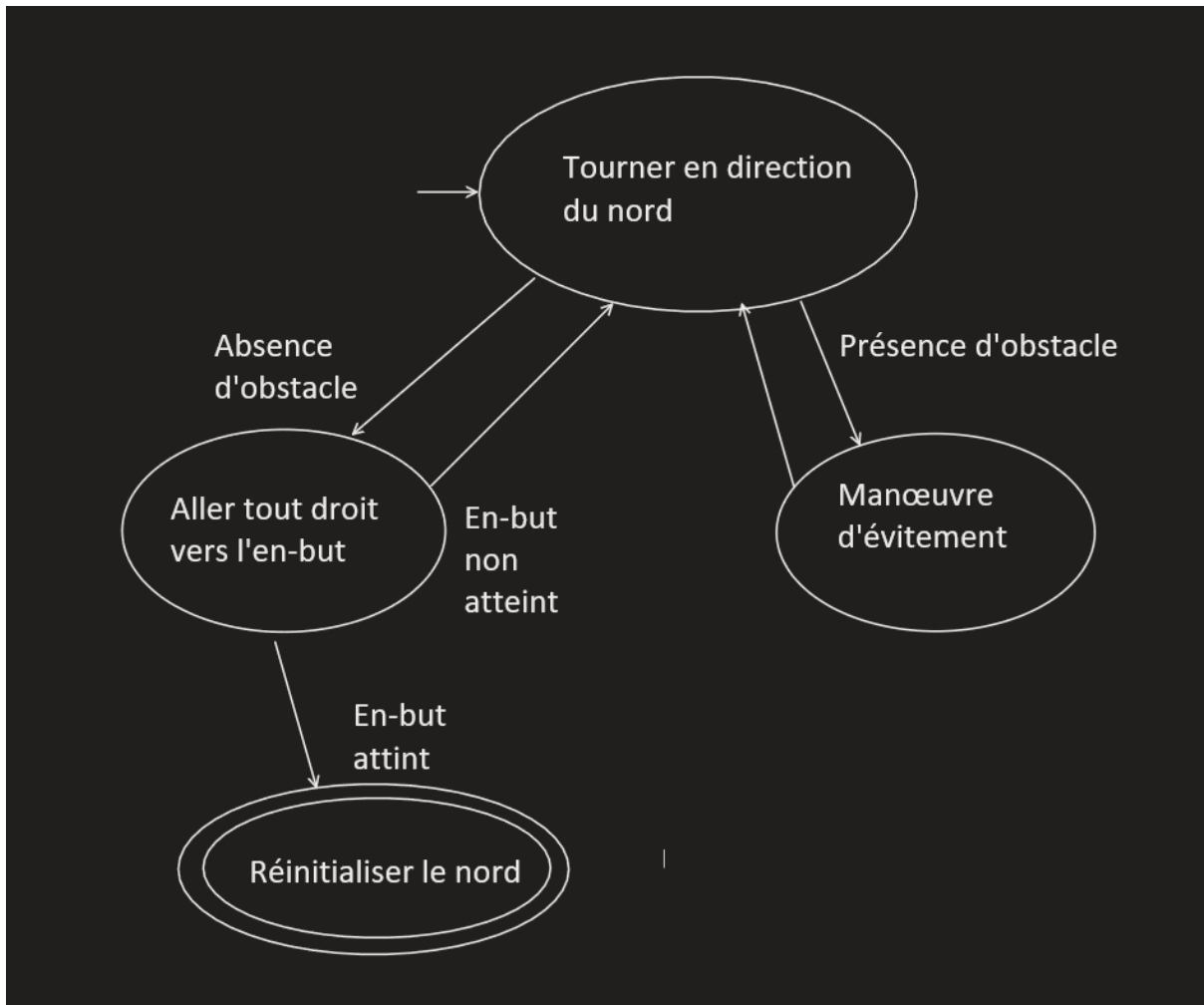


Figure 3 : automate de recherche et atteinte d'en-but adverse

Automate d'atteinte et capture de palet

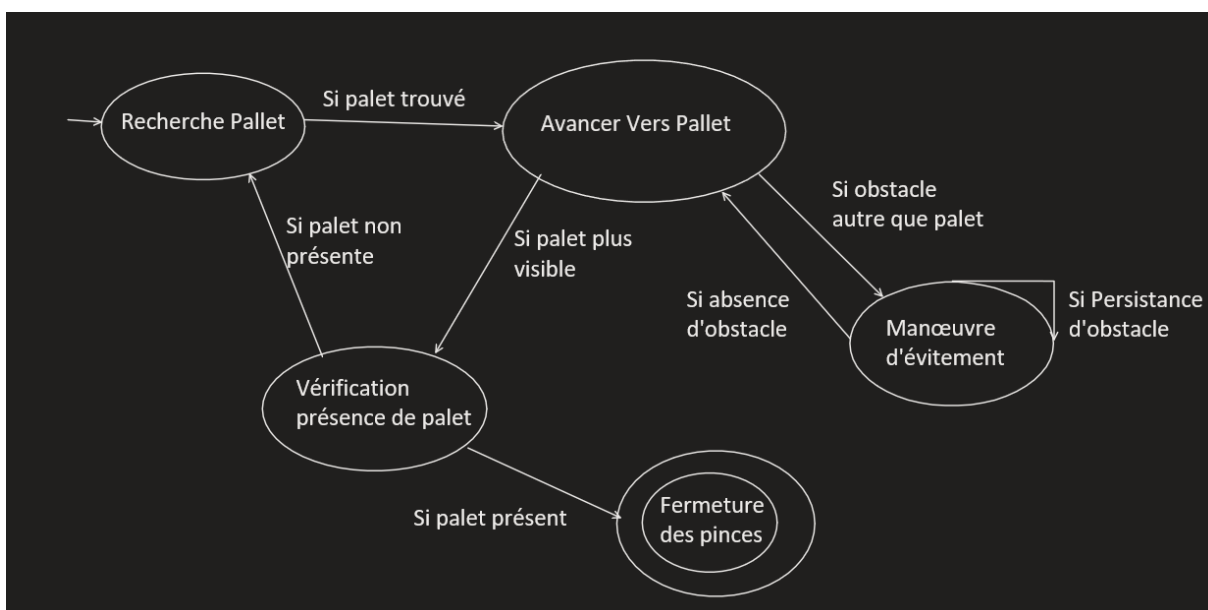


Figure 4 : automate capture de palet

Représentation des classes

Représentation des classes prévisionnel

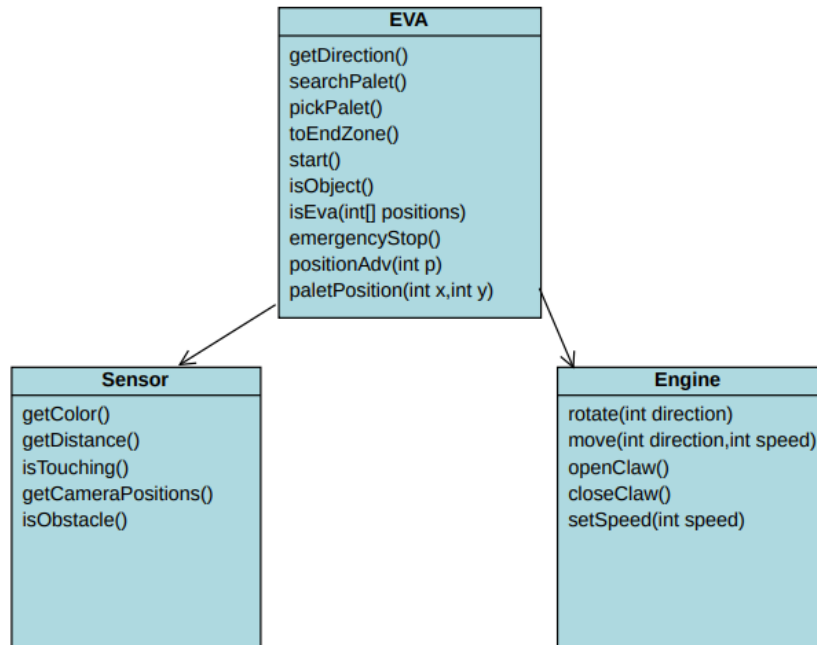


Figure 5 : Représentation des classes prévisionnel

Représentation des classes finale

Échéancier de développement :

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

Figure 6 : échéancier de développement