Fire in the OLE

Vision Version 1.1

	Version: 1.1
Vision	Date: 13/01/2015

Historique des révisions

Date	Version	Description	Auteur
13/11/2014	<1.0>	Commencement vision	Arthur Gorjux Yannick Atchy- Dalama
13/01/2014	<1.1>	Suppression diagramme de classes	Nicolas Yong

	Version: 1.1
Vision	Date: 13/01/2015

Table des matières

1.	Intro	duction	4
	1.1 1.2 1.3 1.4	Contexte du projet Objectifs du document Portée Problème	4 4 4 4
2.	Acte	urs	5
3.	Cara	ctéristiques du logiciel	6
3.1		Liste des cas d'utilisation	6
3.2		Maquettes	7
3.2	.1	Maquette Globale	7
3.2	.2	Maquette initialisation simulation	7
3.2	.3	Maquette Création robot	8

	Version: 1.1
Vision	Date: 13/01/2015

1. Introduction

1.1 Contexte du projet

Ce projet est effectué dans le cadre des modules MOO et PDC de la formation ICE pour la 1^{ère} année de master. Il doit être réalisé en équipe de 5 personnes durant l'année 2014/2015.

1.2 Objectifs du document

Ce document décrit la vision pour le système Fire In The Ole. Les objectifs de ce document sont les suivants :

- Identifier et convenir des problèmes auxquels seront confrontés les utilisateurs finaux ainsi que leurs effets sur la productivité et l'efficacité.
- Rassembler et décrire les demandes du client sur les caractéristiques et les fonctionnalités du logiciel.
- Proposer une solution
- Identifier les différentes contraintes de la solution proposée.
- Définir l'équipe de développement du logiciel.

1.3 Portée

La portée de ce document se limite à coordonner et faciliter les demandes entre le client et l'équipe de développement.

1.4 Problème

L'organisation de secours lors d'une catastrophe naturelle est un problème important. La gestion des différentes équipes sur le terrain est aussi un problème important et assez complexe. On cherche donc à réaliser un moyen informatique qui permettrait l'automatisation de la gestion des équipes, pour faciliter et guider le travail des différentes équipes sur le terrain. Afin de palier à différents problèmes éthiques, nous proposons l'utilisation d'une flotte de robots pompiers en collaboration avec des drones disposant de cartes comportant les informations sur le terrain et la catastrophe.

La gestion de ces robots est complexe tant sur le plan de leurs capacités, de leur puissance ainsi que des algorithmes de calcul (trajectoire, ...). Cela nécessite notamment de réaliser une partie de simulation. Pour répondre à la problématique, qui est de gérer les équipes de robots pompiers sur le terrain, nous proposons la création d'un logiciel, Fire In The Ole, permettant de réaliser cette simulation.

	Version: 1.1
Vision	Date: 13/01/2015

2. Acteurs

Acteur	Rôle
Utilisateur	Client
Atchy-Dalama Yannick	Développeur
Fantinel Lucas	Développeur
Fenet-Garde Gaël	Développeur
Gorjux Arthur	Développeur
Yong Nicolas	Développeur

	Version: 1.1
Vision	Date: 13/01/2015

3. Caractéristiques du logiciel

3.1 Liste des cas d'utilisation

Utilisateur:

- UC0 : Lancer simulation
- UC1 : Récupérer statistiques
- UC2 : Importer nouvelle Carte
- UC3 : Positionner robots pompiers
- UC4 : Positionner incendies
- UC5 : Ajouter nouveau type de robot
- UC6 : Visualiser Simulation
- UC7: Visualiser Carte
- UC8 : Mettre en pause simulation
- UC9 : Accélérer simulation
- UC10 : Réinitialiser simulation
- UC11 : Remplacer algorithme de pathfinding
- UC12 : Sauvegarder Simulation

Optionnel:

- Ajouter analyse topologie de l'incendie
- Ajouter interfaçage google maps
- Ajouter dynamiquement des incendies

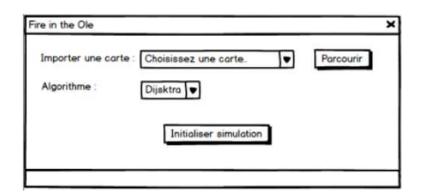
	Version: 1.1
Vision	Date: 13/01/2015

3.2 Maquettes

3.2.1 Maquette Globale



3.2.2 Maquette initialisation simulation



	Version: 1.1
Vision	Date: 13/01/2015

3.2.3 Maquette Création robot

