Modèle des UC

Version 1.1

Historique des révisions

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Date** | **Version** | **Description** | **Auteur** |
| 18/11/2014 | 1.0 | Liste des U.C détaillés | Fantinel, Yong |
| 05/01/2015 | 1.1 | Correction de la liste des U.C | Yong |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |

Table des matières

1. Liste des Cas d’Utilisation 4

2. Cas d’utilisation 4

2.1 UC0 : Lancer simulation 4

2.2 UC1 : Récupérer statistiques 4

2.3 UC2 : Importer carte 4

2.4 UC3 : Positionner robots 5

2.5 UC4 : Positionner incendies 5

2.6 UC5 : Ajouter nouveau type de robot 5

2.7 UC6 : Visualiser simulation 5

2.8 UC7 : Visualiser carte 5

2.9 UC8 : Mettre en pause simulation 5

2.10 UC9 : Accélérer simulation 5

2.11 UC10 : Réinitialiser simulation 5

2.12 UC11 : Remplacer algorithme de pathfinding 5

2.13 UC12 : Sauvegarder simulation 5

# Liste des Cas d’Utilisation

* 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

# Cas d’utilisation

## UC0 : Lancer simulation

Résumé : Permet de lancer une simulation de gestion d’incendie par des robots pompiers

Acteurs : Utilisateur du logiciel

Description des scénarios : L’utilisateur lance la simulation

Pré conditions : Avoir une carte valide

Post conditions : Logs de la simulation disponibles

Autres spécifications : Nécessité de pouvoir visualiser le déroulement de la simulation

## UC1 : Récupérer statistiques

Résumé : Permet à l’utilisateur de récupérer les données de la simulation une fois terminée

Acteurs : Utilisateur du logiciel

Description des scénarios : L’utilisateur récupère les données (temps total, distance totale parcourue par les robots) une fois la simulation terminée

Pré conditions : Simulation terminée

Post conditions : Données de la simulation visibles

## UC2 : Importer carte

Résumé : Permet à l’utilisateur d’importer une carte existante dans le logiciel

Acteurs : Utilisateur du logiciel

Description des scénarios : L’utilisateur choisit une carte à importer dans le menu permettant d’importer une carte

Pré conditions :

* Carte valide (dimensions n\*n avec n compris entre 20 et plusieurs milliers)
* Carte choisie au format BMP

Post conditions : Carte chargée et visible sur l’interface

## UC3 : Positionner robots

## 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