PEACH

Vision

Version <1.0>



Historique des révisions

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Date** | **Version** | **Description** | **Auteur** |
| <jj/mm/aaaa> | <1.0> | <détails> | <nom> |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |

Table des matières

1. Introduction 4

2. Liste des C.U 4

2.1 Position du problème 4

2.2 Position du produit 4

Vision

# Introduction

[L’introduction du document de **Vision** doit éclairer sur le document entier. Elle fixe les objectifs, le but et le vocabulaire employé dans le reste du document.]

[Si nécessaire, une sous section fournit une liste complète de tous les documents de référence. Chacun d’entre eux doit être identifié par un titre et un numéro de version (ou au moins une date de parution). Spécifier les sources et les auteurs de ces références dans la mesure du possible.]

# Liste des C.U

## Lancer la 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 le logiciel
* L’utilisateur charge la carte
* L’utilisateur ajoute des robots
* L’utilisateur positionne des incendies sur la carte
* L’utilisateur positionne des robots sur la carte
* 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

## Importer carte

### Résumé

* Permet d’importer une carte existante dans le logiciel

### Acteurs

* L’utilisateur du logiciel

### Description des scénarios

* L’utilisateur lance le logiciel
* L’utilisateur va dans le menu permettant d’importer une carte
* L’utilisateur choisit une carte
* L’utilisateur lance l’importation de la carte

### Pré conditions

* Carte valide (dimensions n \* n avec n compris entre 20 et plusieurs milliers)

### Post conditions

* Carte chargée et visible sur l’interface

### Autres spécifications

## Positionner robots

### Résumé

* Permet de positionner des robots sur une carte

### Acteurs

* L’utilisateur du logiciel

### Description des scénarios

* L’utilisateur choisit un robot
* L’utilisateur place le robot sur la carte

### Pré conditions

* Robot déjà créé
* Emplacement sur la carte valide

### Post conditions

* Robot placé sur la carte
* Robot visible sur l’interface

### Autres spécifications

## Positionner incendies

### Résumé

* Permet de positionner des incendies sur la carte

### Acteurs

* L’utilisateur du logiciel

### Description des scénarios

* L’utilisateur place un incendie sur la carte

### Pré conditions

* Emplacement sur la carte valide

### Post conditions

* Incendie placé sur la carte
* Incendie visible sur l’interface

### Autres spécifications

* Optionnel : incendie dynamique

## Ajouter nouveaux robots

### Résumé

* Permet de créer des robots pompiers

### Acteurs

* L’utilisateur du logiciel

### Description des scénarios

* L’utilisateur place un incendie sur la carte

### Pré conditions

* Emplacement sur la carte valide

### Post conditions

* Incendie placé sur la carte
* Incendie visible sur l’interface

### Autres spécifications

* Optionnel : incendie dynamique

## Visualiser carte

## Visualiser incendies

## Visualiser déplacement des robots

## Stopper la simulation

## Accélérer la simulation

## Ré-initialiser la simulation

## Remplacer algorithme

## Sauvegarder simulation