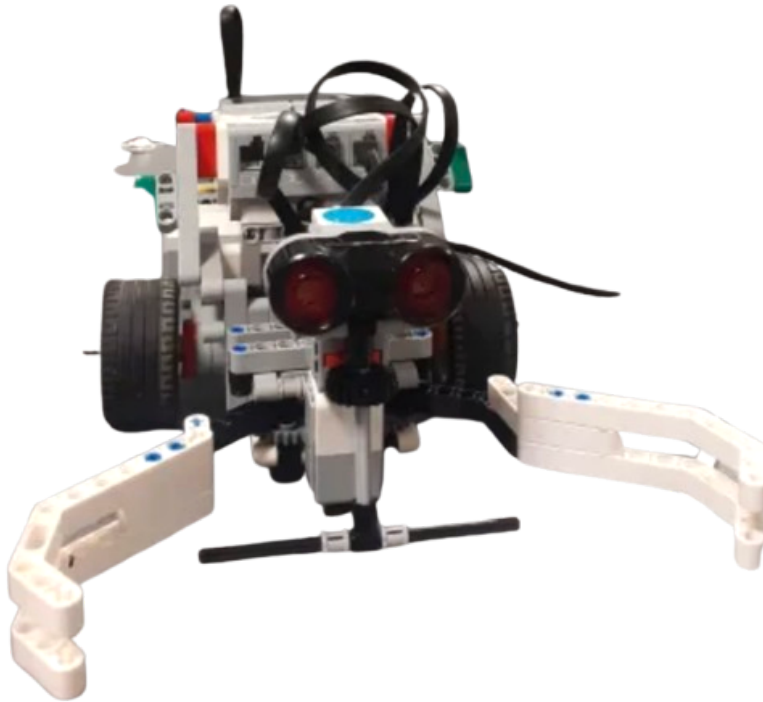


Plan de Développement

Robot Autonome EV3 Lego Mindstorm



CHERQAOUI Yassmina
LAGET-THOMAS Zoé
NEZIRAJ Narta
UNAL Basak

Sommaire

I. Introduction.....	2
II. Représentation des Classes.....	3
III. Stratégies.....	4
a. Stratégie Générale.....	4
b. Stratégie Recherche.....	4
c. Stratégie Prendre Palet.....	5
d. Stratégie Aller vers La Ligne Blanche.....	5
IV. Échéancier de Développement.....	6

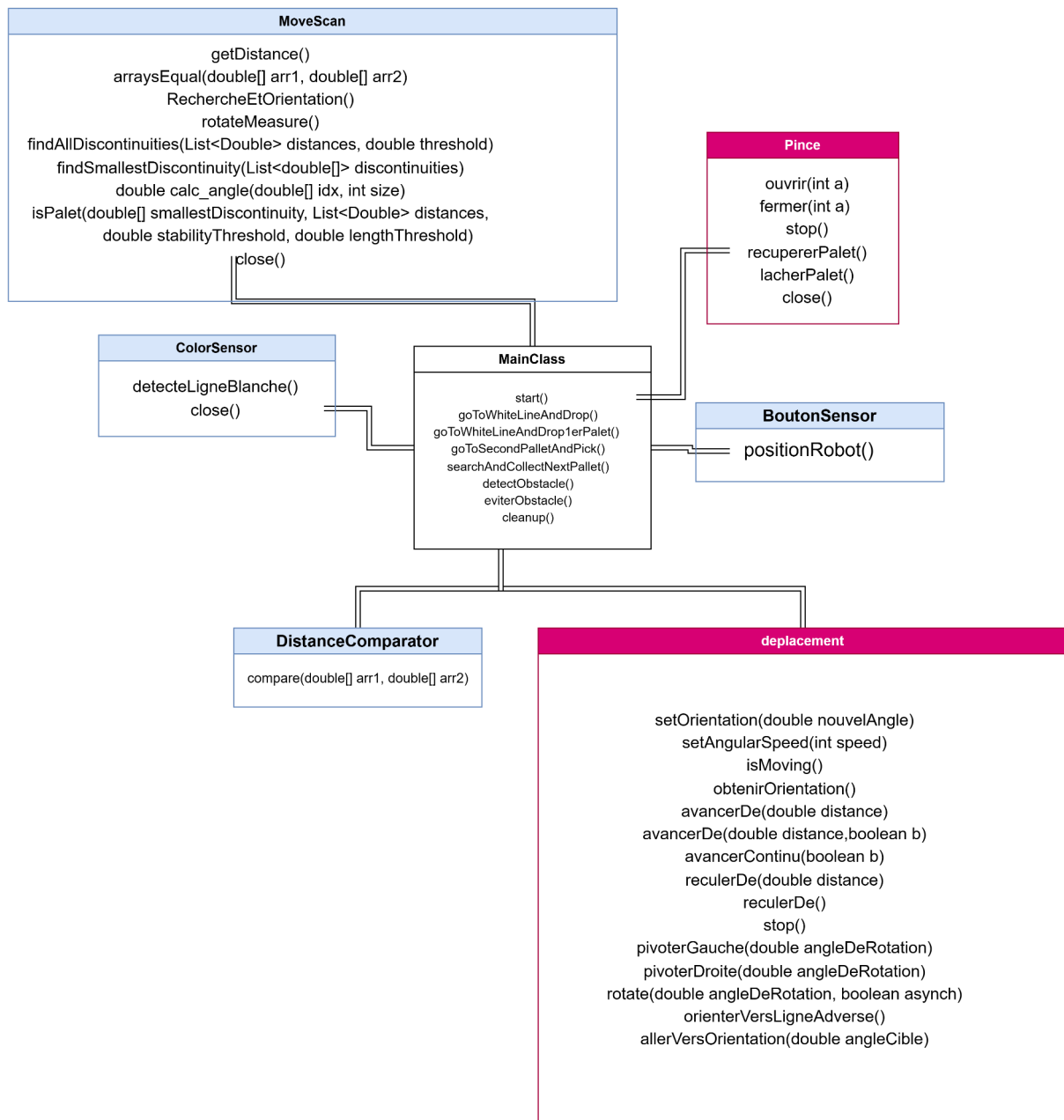
I. Introduction

Ce rapport présente notre processus de développement pour le projet de robot autonome. Tout d'abord, les classes utilisées ainsi que les méthodes qui les composent ont été listées.

Ensuite, le mode de fonctionnement que nous avons déterminé lors de la phase stratégique, visant à rendre le robot aussi efficace que possible, a été illustré à l'aide de l'automatisation. En complément de la stratégie principale de notre robot, des automates schématisent chaque étape de manière détaillée.

Enfin, grâce à l'échéancier, nous avons indiqué la répartition des tâches et le temps alloué à chaque mission lors de la phase de développement, présentée sous forme hebdomadaire.

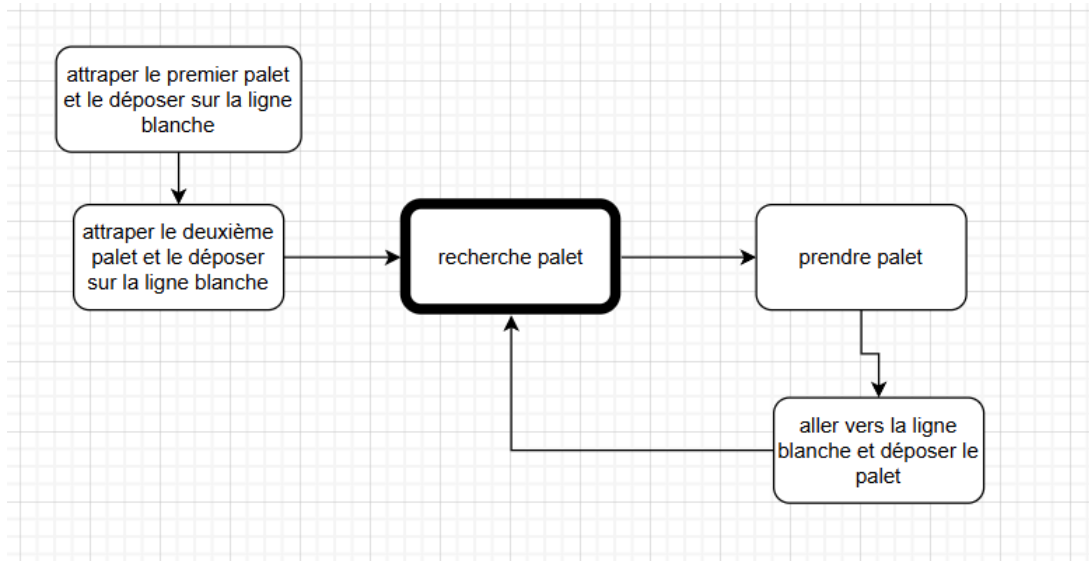
II. Représentation des Classes



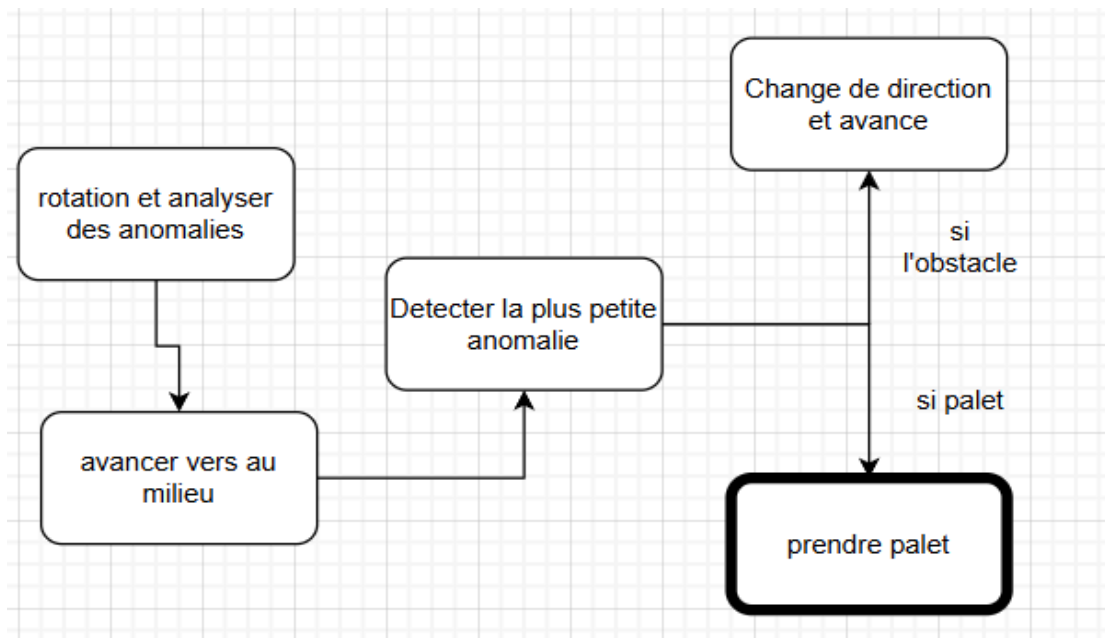
* les classes en rose: package action, les classes en bleu: package perception

III. Stratégies

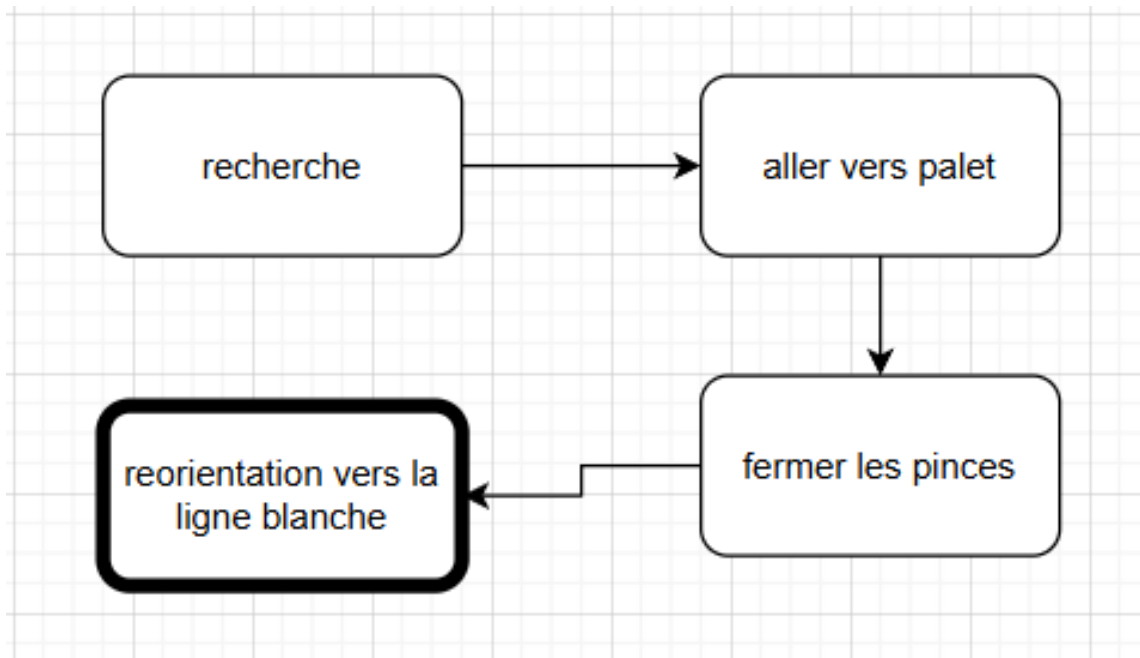
a. Stratégie Générale



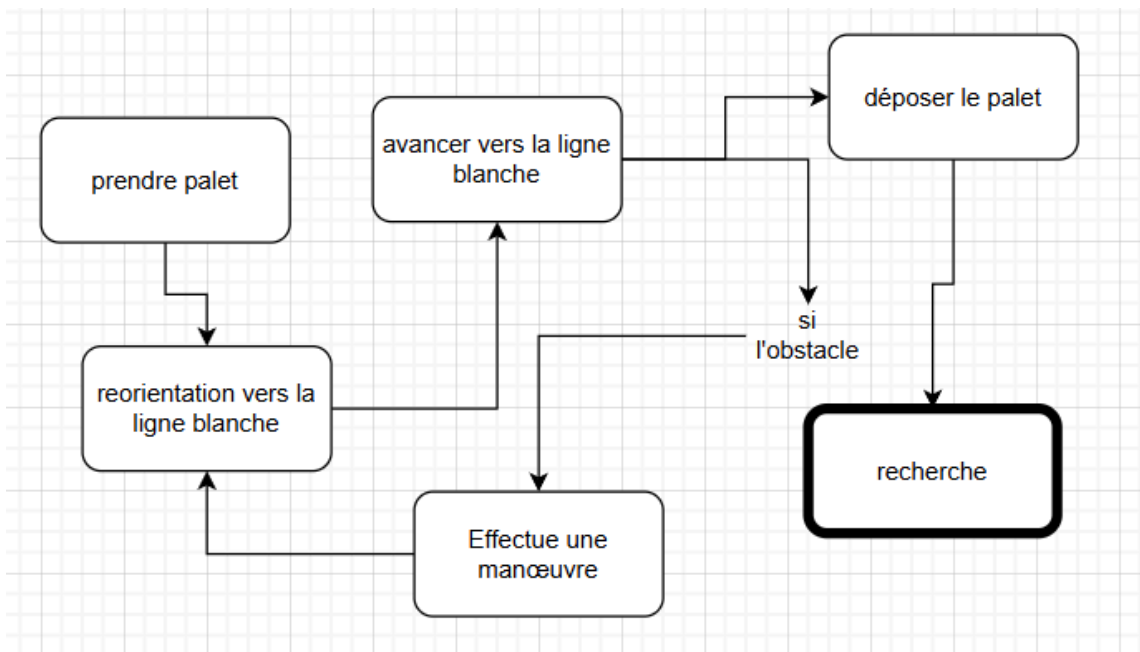
b. Stratégie Recherche



c. Stratégie Prendre Palet



d. Stratégie Aller vers La Ligne Blanche



IV. Échéancier de Développement

Rendu Packages	Semaine 5	semaine 6	semaine 7	semaine 8	semaine 9
package action					
Deplacement					
Pince					
package perception					
ColorSensor					
MoveScan					
DistanceComparator					
BoutonConsole					
package agent					
MainClass					
package test					
Test Unitaires					

Basak	
Narta	
Yassmina	
Zoe	
Basak + Zoe	