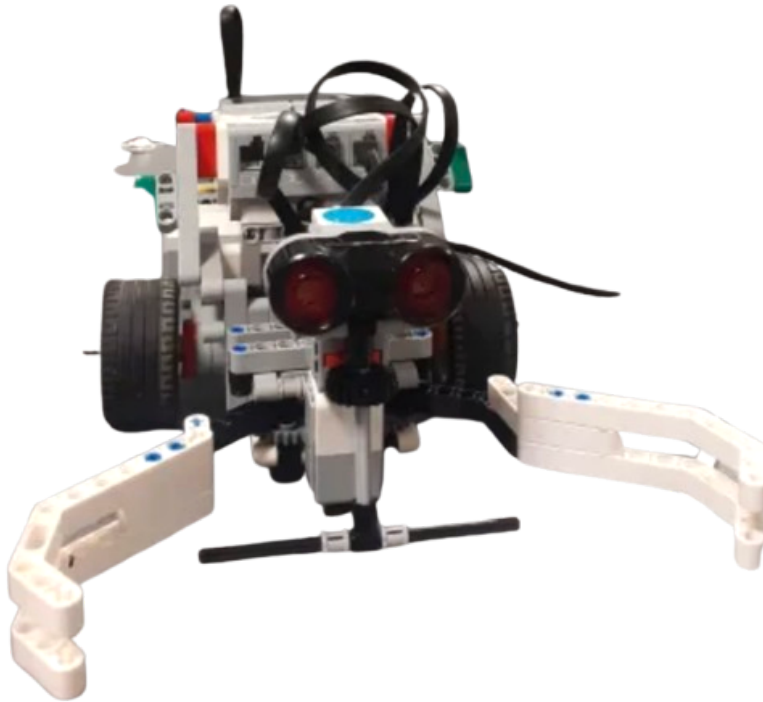


# Plan de Développement

Robot Autonome EV3 Lego Mindstorm



**CHERQAoui Yassmina**  
**LAGET-THOMAS Zoé**  
**NEZIRAJ Narta**  
**UNAL Basak**

# Sommaire

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

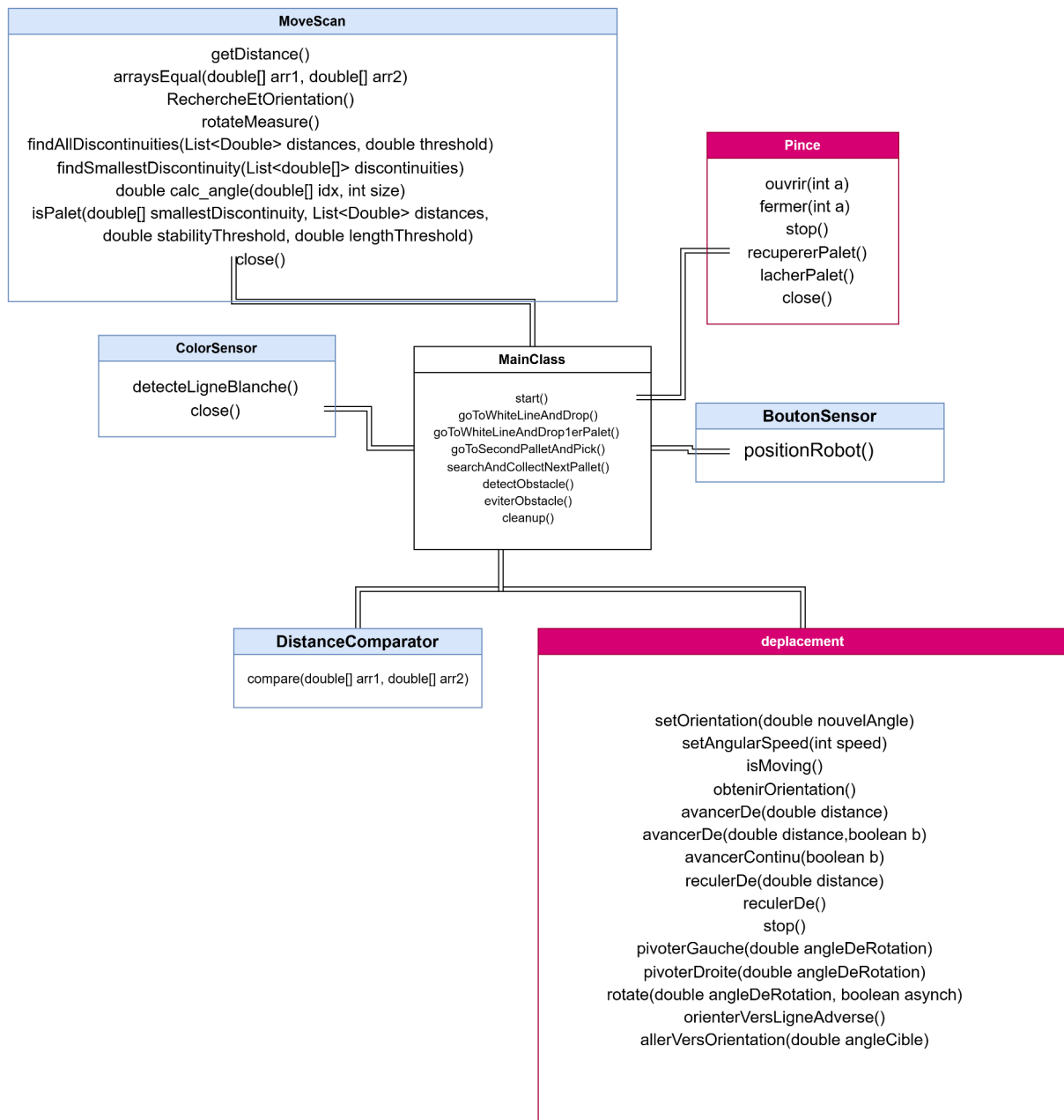
# I. Introduction

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.

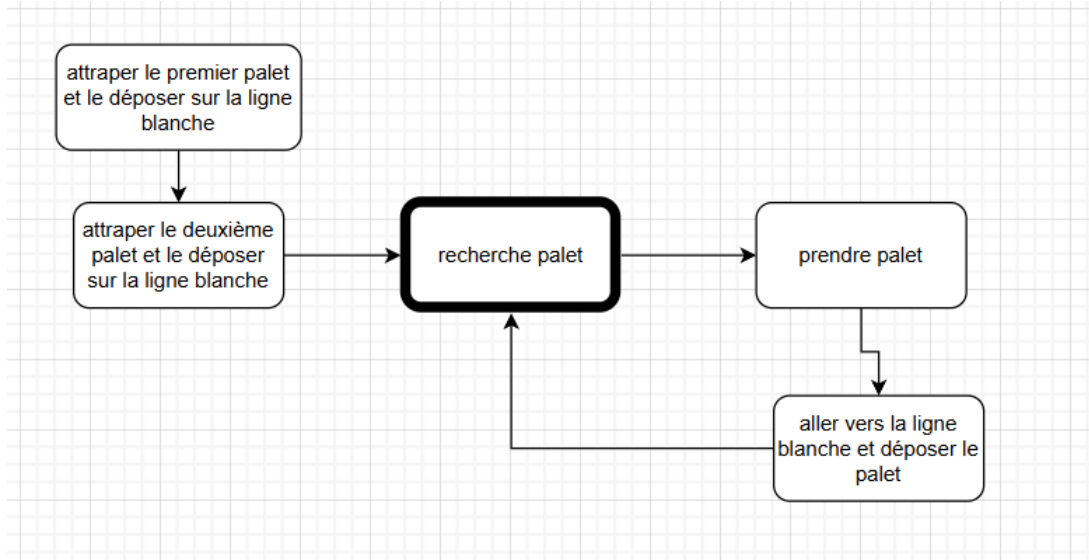
## II. Représentation des Classes



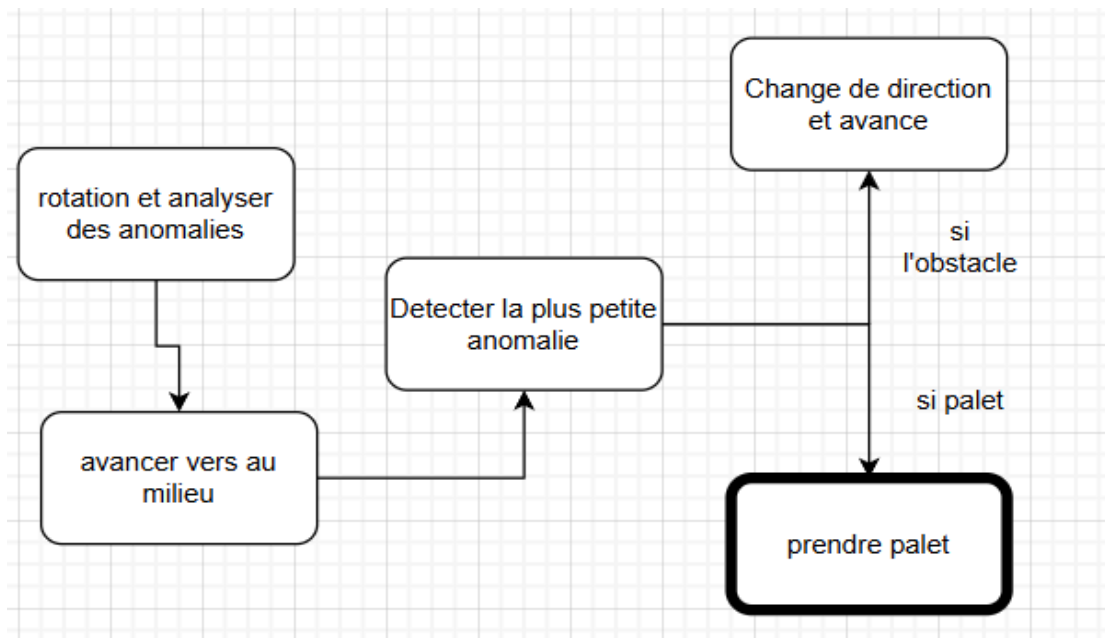
\* les classes en rose: package action, les classes en bleu: package perception

### III. Stratégies

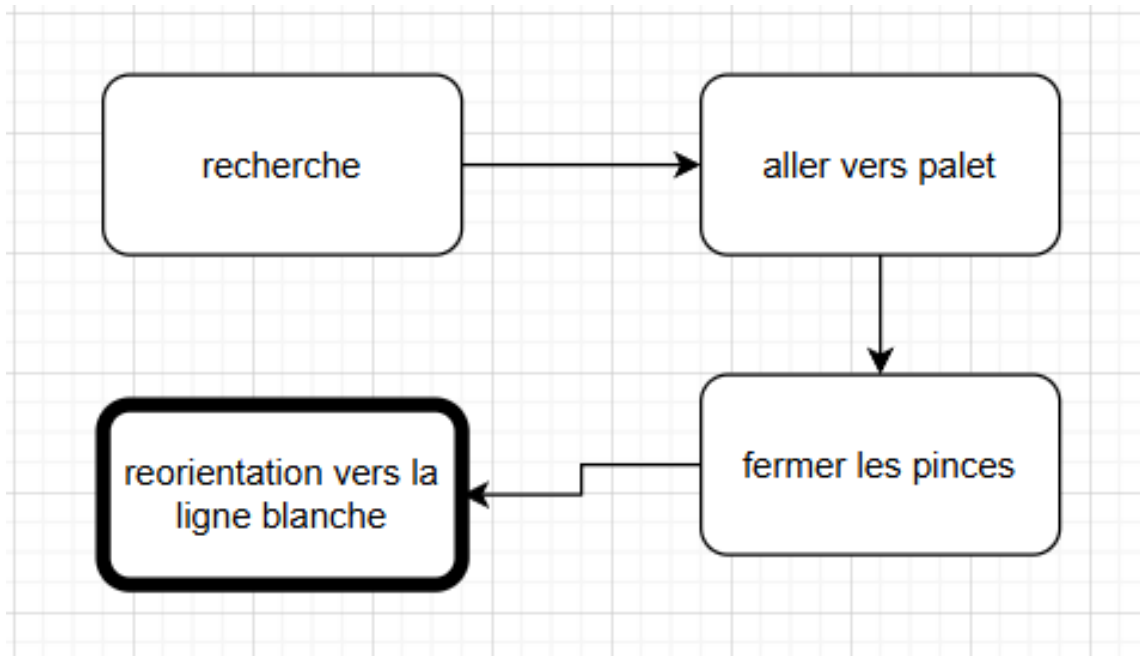
#### a. Stratégie Générale



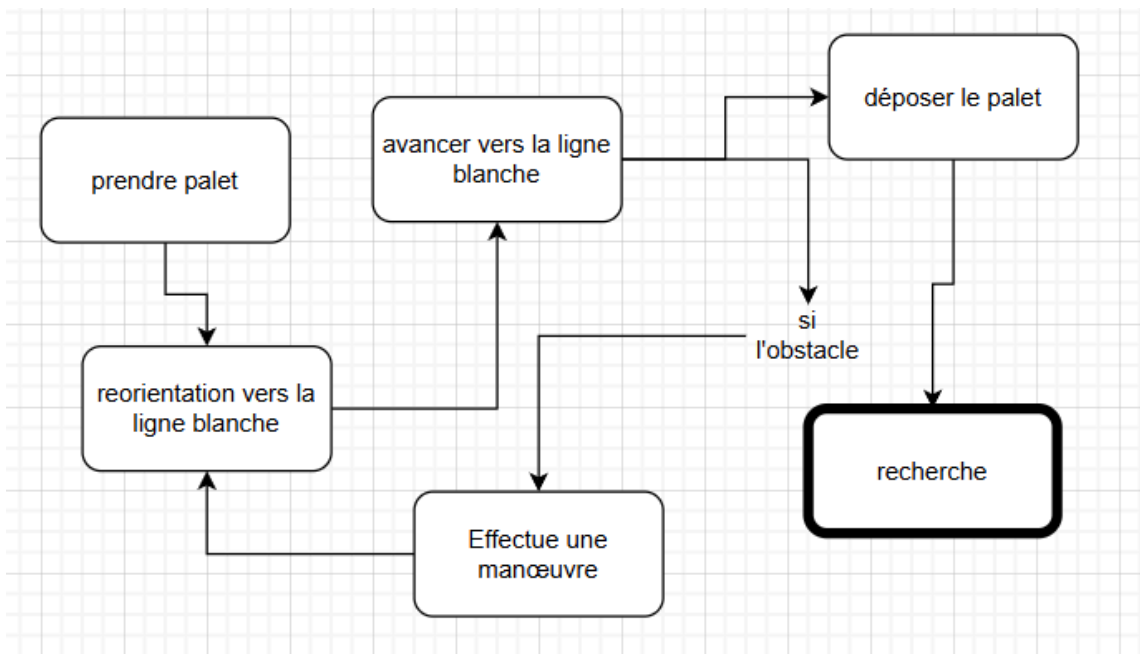
#### b. Stratégie Recherche



c. Stratégie Prendre Palet



d. Stratégie Aller vers La Ligne Blanche



## IV. Échéancier de Développement

1	les Taches	Semaine 5	Semaine 6	Semaine 7	Semaine 8
2	<b>Developpement des classes soutiens</b>				
3	MoveScan (ultrasonic sensor)				
4	ColorSensor				
5	Pince				
6	Deplacement				
7	Boutons				
8	<b>Developpement de la main class</b>				
9					
10		Basak			
11		Zoe			
12		Narta			
13		Yassmina			
14		Basak+Zoe			
15					