



## Design III

### Remise 1

présenté à

**Philippe Giguère, Dominique Grenier, Denis Laurendeau**

par

**Équipe 7 — Zière**

<i>matricule</i>	<i>nom</i>	<i>signature</i>
111 114 478	Garvin, Sébastien	
111 040 128	Kedzierski, Xavier	
111 066 466	Magnan, Charles-Olivier	
111 071 384	Provencher, Jean-Michel	
111 073 630	Bourque, Emile	
111 075 478	Sylvain, Matthieu	
111 074 361	Brown, Jérémy	
907 196 009	Garneau, Laurent	

Université Laval  
31 janvier 2016

Historique des versions		
<i>version</i>	<i>date</i>	<i>description</i>
1.0	24 janvier 2016	Création du document
2.0	31 janvier 2016	Remise 1

# Table des matières

<b>1</b>	<b>Diagrammes</b>	<b>1</b>
1.1	Diagramme de contexte . . . . .	1
1.2	Description des propriétés fonctionnelles . . . . .	1
1.3	Diagramme de classes . . . . .	1
1.4	Diagrammes de séquences . . . . .	1
<b>2</b>	<b>Description des cas d'utilisation</b>	<b>4</b>
<b>3</b>	<b>Familiarisation avec équipements et expériences préliminaires</b>	<b>5</b>
3.1	Structure mécanique . . . . .	5
3.2	Système de préhenseur et d'électroaimant . . . . .	5
3.3	Station de recharge . . . . .	5
3.4	Contrôle des moteurs . . . . .	5
3.5	Localisation du robot et des îles . . . . .	5
3.6	Repérage des trésors et de la station de recharge . . . . .	5
3.7	Alimentation du robot . . . . .	5
3.8	Communications sans fil . . . . .	5

# Chapitre 1

## Diagrammes

### 1.1 Diagramme de contexte

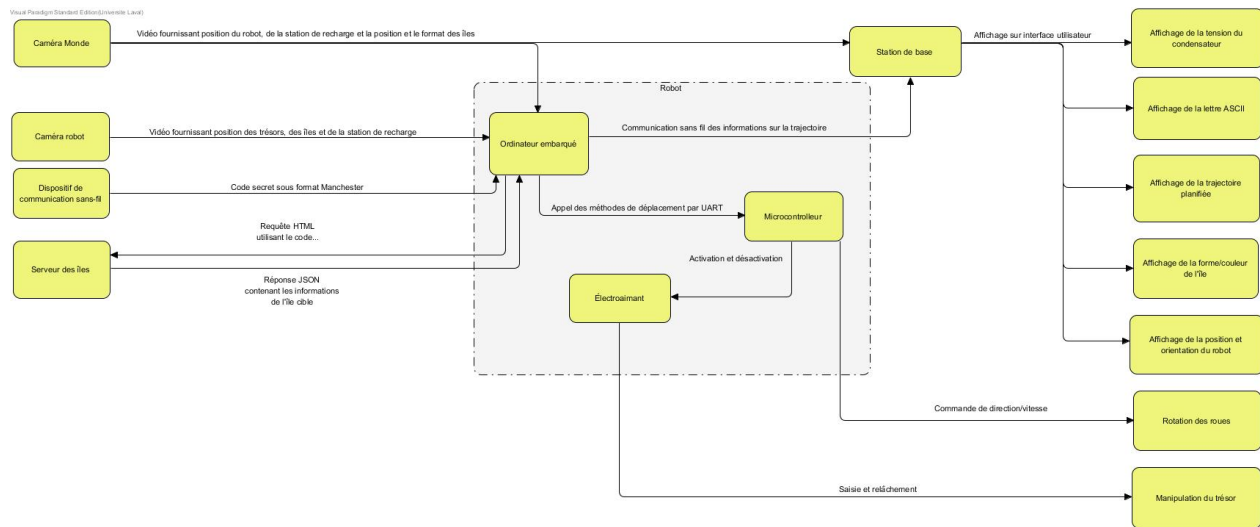


FIGURE 1.1 – Diagramme de contexte

### 1.2 Description des propriétés fonctionnelles

### 1.3 Diagramme de classes

### 1.4 Diagrammes de séquences





FIGURE 1.3 – Diagramme de classes

## Chapitre 2

### Description des cas d'utilisation

# Chapitre 3

## Familiarisation avec équipements et expériences préliminaires

3.1 Structure mécanique

3.2 Système de préhenseur et d'électroaimant

3.3 Station de recharge

3.4 Contrôle des moteurs

3.5 Localisation du robot et des îles

3.6 Repérage des trésors et de la station de recharge

3.7 Alimentation du robot

3.8 Communications sans fil