Type de risque	Niveau de priorité	Conséquences de l'occurrence	Coûts en performance	Probabilité
Type de Tisque	(1-faible, 5-élevé)	du risque	associé au risque	d'occurrence
Défectuosité d'une LED du		Impossibilité de recevoir le code		
sytème de transmission du code		ASCII correspondant à l'île		
Manchester	3	mystère	Performance nulle	5%
			Système non fonctionnel en	
Sensibilité de la détection des		Impossibilité d'identifier cas d'éclairage très différent		
couleurs à la lumière ambiante	5	correctement les îles	à celui de test	30%
			Performances nulles où	
Branchement erroné d'un des		Malfonctions et/ou dommages	diminuées selon les	
appareils	2	aux systèmes	systèmes affectés	10%
			Performances diminuées si	
			l'évaluation se poursuit	
Batterie pas suffisamment		Durée de vie du système	longtemps suite au premier	
chargée lors de l'évaluation	1	réduite	round	5%
Échec de connection au serveur		Impossibilité de recevoir la		
des îles	5	description de l'île mystère	Performance nulle	5%
ues nes		description de l'he mystere	r errormance nune	370
Échec de détection du robot par		Impossibilité de calculer une		
la caméra monde	5	trajectoire	Performance nulle	5%
			Charge du condensateur	
			compromise et efficacité de	
Échec de détection de la station		Impossibilité de bien s'aligner	la transmission du code	
de recharge	3	sur la station de recharge	Manchester réduite	15%
		Impossibilité de receveir le		
Décadage errané du cada		Impossibilité de recevoir la		
Décodage erroné du code	2	bonne description de l'île	Performance nulle	100/
Manchester	3	mystère	Performance nulle	10%
Échec d'ouverture et/ou		Incompanie ilité de la companie de la		
lancement du programme à	-	Impossibilité de commencer la	Dougle and a modifie	<b>5</b> 0/
l'ouverture du mini-pc	5	tâche	Performance nulle	5%

		Impossibilité d'afficher les		
Échec de la connection entre la		données transmisses par le	Perte des points liés à	
station de base et le robot	3	robot	l'affichage des données	5%
		Perte d'un trésor et nécessiter		
		de recharger le condensateur	Perte de temps lors de l'essai	
		en plus de trouver un autre	et possibilité de manquer de	
Trésor échappé par le robot	4	trésor	temps	15%
			Performances réduites si le	
Bris d'un équipement fourni		Nécessité de trouver un	nouvel équipement est	
pour le projet	4	équipement de remplacement	moins performant	2%
pour le projet	4	equipement de remplacement	Systèmes moins performants	270
		Nécessité pour les autres	ou moins testés par manque	
Perte d'un membre d'équipe		membres de se partager la	de temps des autres	
(abandon, hospitalisation, etc)	2	tâche du membre manguant	membres	2%
(abandon, nospitalisation, etc)		tache da membre manquane	memores	270
		Nécessité par les autres		
Non respect des délais de		membres de terminer le travail	Perte de points liés aux	
livraison des documents à		pour les autres ou devoir	sections manquantes ou	
produire pour les livrables	5	remettre un livrable incomplet	let moins raffinées du livrable 15%	
			Performances réduites si le	
			nouvel équipement de	
		Nécessité de retirer des pièces	remplacement est moins	
Dépassement du budget du		du robot pour arriver en	performant ou plus	
projet	3	dessous du 300\$ imposé	complexe à intégrer	5%
Mauvaise estimation du temps		Nécessité de passer plus de		
de travail nécessaire à un		temps sur le système	Perte de temps de travail sur	
système	2	correspondant	d'autres systèmes	10%
77777	<del>-</del>			
		Possibilité de non-		
Perte des factures détaillants les		remboursement et difficulté de		
achats	1	justification du coût du robot	Échec du critère sur le coût	2%

		Possibilité de faire du travail en		
Mauvaise communication entre		double ou de faire une tâche		
les membres de l'équipe	3 non nécessaire Perte de temps de travail		Perte de temps de travail	5%
Manque de motivation de		Manque de volonté à travailler	Perte de temps de travail et	
l'équipe	2	sur le projet	travail bâclé	5%
Défectuosité d'une pièce lors de				
la réception ou de l'achat de			Perte de temps de test et de	
celle-ci	2	Nécessité de racheter la pièce	conception	2%
			Perte de temps de travail et	
		Nécessité de modifier ou de	de performance si le	
Échec de l'integration entre 2		changer complètement de	nouveau système est moins	
systèmes	5	système	bon	10%

Coût estimé	Plan de réduction	Responsable
du risque	du risque	du risque
	Possiblité d'ajouter de la redondance en	
	plaçant plusieurs LED de réception et	
	transmission	E. Bourque
	Tester le système avec plusieurs variantes	
	d'éclairages dans la pièce d'évaluation	
	(PLT-3109)	S. Garvin
	Identifier les bornes de branchement et	
	les différents fils par un système de	
	couleur	J. Brown
	Brancher la batterie suffisamment	
	longtemps avant l'essai pour la recharger	
	correctement	J. Brown
	Possiblité d'assurer une routine de	
	tentatives de connections suite à un	
	échec	JM. Provencher
	Installer un carton de couleur différente	
	des îles sur le robot ou installer un motif	
	sur celui-ci	S. Garvin
	Programmer une position fixe à la station	
	de base et la concevoir d'une couleur	
	facilement identifiable par la caméra	
	embarquée	X. Kedzierski
	Possibilité de recevoir et décoder	
	plusieurs fois le code avant de l'envoyer	
	au serveur et donc d'éliminer les mauvais	
	décodages	M. Sylvain
	Possibilité de désactiver les mises à jour	
	sur le système d'exploitation	JM. Provencher

	Possibilité d'établir une routine de	
	tentatives de connections suite à un	
	échec comme pour le serveur des îles	JM. Provencher
	Tester le temps de décharge du	
	condensateur lorsque l'électroaimant est	
	solicité. Possibilité de prendre un	
	condensateur de capacité plus élevé	E. Bourque
	Nécessité de lire les fiches techniques de	
20\$/membre +	chaque appareil pour tout les membres	
nouvel	ainsi que de ranger correctement	
équipement	l'équipement	M. Sylvain
	Documenter son avancement pour	
	chaque système conçu individuellement	
	afin de faciliter la reprise du travail par un	
	autre membre de l'équipe	M. Sylvain
	Vérification périodique de l'avancement	
	des travaux par le chef d'équipe ainsi que	
	mise en place d'un "deadline" pour la	
	remise des travaux un jour ou deux avant	
	la remise du livrable	M. Sylvain
	Assignar à un mambra de l'équipe le	
	Assigner à un membre de l'équipe la	
	charge de conserver un relevé du coût	
	des pièces placées sur le robot ainsi que	
	les factures	M. Sylvain
	Évaluer hebdomadairement l'avancement	
	du travail de chacun et attribution de	
	ressources supplémentaires pour finir le	
	travail	M. Sylvain
	Possibilité de photocopier les factures	M. Sylvain

	Réaliser un compte rendu de chaque	
	réunion et de la tâche de chacun par un	
	secrétaire	C. Magnan
	Possibilité par chaque membre de	
	discuter en réunion des avancements de	
	sa charge de travail pour conserver	
	l'intérêt des autres et chercher de l'aide	
	en cas de besoin	M. Sylvain
	Éviter d'acheter des pièces avec des	
10-20\$/membre	délais de livraison important	M. Sylvain
	Vérifier les fiches techniques des produits	
	pour vérifier leur compatibilité avec	
	d'autres systèmes	J. Brown