
Projet Qualité Logicielle : Modèles des opérations

Équipe H4314 – 9 février 2014

Chef de projet

Jean-Marie COMETS

Membres de l'équipe

Franck MPEMBA BONI: responsable qualité

Pierre TURPIN

Samuel CARENSAC

Grégoire CATTAN

Van PHAN HAU

Iler VIRARAGAVANE

Table des matières

1	Système Balance	2
1.1	demandeMesure()	2
1.2	scan()	2
1.3	assignBal()	2
1.4	configBal()	3
2	Receptacle	3
2.1	rentrerCode(n : number)	3
2.2	modifierCode(n : number)	3
2.3	verificationBadge(b : badge)	4
2.4	verificationColis(idDestinataire : IdRFID)	4
2.5	ouverturePanneau()	4
2.6	fermeturePanneau()	5
2.7	timeoutVerification()	5
2.8	dronePresent()	5
2.9	porteFerme()	5
2.10	panneauFerme()	6
2.11	colisPresent()	6
3	Système Ronde	6
3.1	cdeVisualiserDrone()	6
3.2	cdeVisualiserTournées()	6
3.3	envoyerCommande(cde : Commande)	7
3.4	annulerCommade(lst : ListeCommande)	7
3.5	notifierExpiration(t : Tournee)	7
3.6	signalerPosition(p : Position)	7
3.7	signalerLivraison(cde : Commande)	8
3.8	signalerAnormalie(a : Anormalie)	8
3.9	signalerRetour()	8
3.10	estOperationnel()	8
4	Drone	9
4.1	verificationColisActuel(idColis : IdRFID)	9
4.2	receptaclePlein()	9
4.3	colisCorrect(e : bool)	9
4.4	signalReceptacle(idReceptacle : IdRFID)	9
4.5	sendConfirmation(msg : ConfirmMsg)	10
4.6	expirationTimer(idTimer : IdTimer)	10
4.7	ColisPret()	10
4.8	EnvoyerDrone(itineraire : ItineraireLivraison)	10
5	Système Web	10
5.1	voirCommande()	10
5.2	alarm(art : Article, qte : Quantite)	11
5.3	produitNonStock(art : Article)	12
5.4	validerCommande()	12
5.5	changerQuantité(art : Article, qte : Quantité)	12
5.6	estArticleCoché(art : Article)	13
5.7	configBal(bal : Balance, seuil : Seuil, qte : Quantite)	13
5.8	assignBal(bal : Balance, art : Article, seuil : Seuil, qte : Quantité)	14

1 Système Balance

1.1 demandeMesure()

Description de l'opération *SystemeBalance :: demandeMesure()* :

Acteur du MdE : CapteurBalance

Cas d'utilisation : Obtenir Mesure

Messages :

* CapteurBalance::{mesure}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```
if self.assign != none then
    self.mesure = 0.8 * self.mesure + 0.2 * mesure
    if self.mesure < self.seuilMin then
        self.SystemeWeb^alarm(self.quantite)
wait(1 minute)
self.demandeMesure()
```

1.2 scan()

Description de l'opération *SystemeBalance :: scan()* :

Acteur du MdE : Système externe

Cas d'utilisation : Installation balance

Messages :

* SystèmeExterne::{scan(clé)}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```
if self.cleClient = cle then
    sender^confirmScan
    self.synchro = true
    self.SystemeWeb = sender
```

1.3 assignBal()

Description de l'opération *SystemeBalance :: assignBal()* :

Acteur du MdE : Système web

Cas d'utilisation : Assigner un produit à une balance

Messages :

* SystèmeWeb::{assignBal(Prod, Seuil, Quantité)}

Pré-conditions :

self.synchro = true

Post-conditions :

```
sender = self.SystemeWeb
if Seuil >= 0 and Quantite > 0 then
    self.assign = Prod
    self.seuilMin = Seuil
    self.quantite = Quantite
    self.mesure = 0
    sender^confirmAssign
else
    sender^errorAssign
```

1.4 configBal()

Description de l'opération *SystemeBalance :: configBal()* :

Acteur du MdE : Système web

Cas d'utilisation : Modifier un paramètre d'une balance

Messages :

* SystemeWeb::{configBal(Seuil, Quantité)}

Pré-conditions :

```
self.synchro = true  
self.produit != none
```

Post-conditions :

```
if Seuil >= 0 and Quantite > 0 then  
    self.seuilMin = Seuil  
    self.quantite = Quantite  
    self.mesure = 0  
    sender^confirmConfig  
else  
    sender^errorConfig
```

2 Receptacle

2.1 rentrerCode(n : number)

Description de l'opération *Receptacle :: rentrerCode(n : number)* :

Acteur du MdE : PaveNum

Cas d'utilisation : Réception d'une commande

Messages :

* porteLaterale::{debloquerPorte}
* panneauAffichage::{msgModifierCode, msgCodeIncorrect}
* diode::{diodeVerte, diodeRouge}

Pré-conditions : aucunes

Post-conditions :

```
if n = self.codeAdmin then  
    self.mode = EnumMode::Admin  
    self.porteLaterale^debloquerPorte()  
    self.panneauAffichage^msgModifierCode(true)  
    self.diode^diodeVerte()  
else if n = self.codeUser then  
    self.mode = EnumMode::User  
    self.porteLaterale^debloquerPorte()  
    self.panneauAffichage^msgModifierCode(true)  
    self.diode^diodeVerte()  
else  
    self.panneauAffichage^msgCodeIncorrect(true)  
    self.diode^diodeRouge()
```

2.2 modifierCode(n : number)

Description de l'opération *Receptacle :: modifierCode(n : number)* :

Acteur du MdE : PaveNum

Cas d'utilisation : Réception d'une commande

Messages :

* panneauAffichage::{msgModifiercode}

Pré-conditions :

```
not(self.porteLaterale.closedState)
```

Post-conditions :

```

if self.mode = EnumMode::Admin then
    self.codeAdmin = n
    self.panneauAffichage^msgModifierCode(false)
if self.mode = EnumMode::User then
    self.codeUser = n
    self.panneauAffichage^msgModifierCode(false)

```

2.3 verificationBadge(b : badge)

Description de l'opération *Receptacle :: verificationBadge(b : badge)* :

Acteur du MdE : capteurBadge

Cas d'utilisation : Réception d'une commande

Messages :

- * porteLaterale::{debloquerPorte}
- * panneauAffichage::{msgModifierCode, msgBadgeIncorrect}
- * diode::{diodeVerte, diodeRouge}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```

if b = self.idBadgeAdmin then
    self.mode = EnumMode::Admin
    self.porteLaterale^debloquerPorte()
    self.panneauAffichage^msgModifierCode(true)
    self.diode^diodeVerte()
else if b = self.idBadgeUser then
    self.mode = EnumMode::User
    self.porteLaterale^debloquerPorte()
    self.panneauAffichage^msgModifierCode(true)
    self.diode^diodeVerte()
else
    self.panneauAffichage^msgBadgeIncorrect(true)
    self.diode^diodeRouge()

```

2.4 verificationColis(idDestinataire : IdRFID)

Description de l'opération *Receptacle :: verificationColis(idDestinataire : IdRFID)* :

Acteur du MdE : systemeDrone

Cas d'utilisation : Livrer une commande

Messages :

- * systemeDrone::{colisCorrect}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```

if self.id = idDestinataire then
    self.systemeDrone^colisCorrect(true)
else
    self.systemeDrone^colisCorrect(false)

```

2.5 ouverturePanneau()

Description de l'opération *Receptacle :: ouverturePanneau()* :

Acteur du MdE : systemeDrone

Cas d'utilisation : Livrer une commande

Messages :

- * panneauSuperieur::{ouvrirPanneau}
- * systemeDrone::{sendConfirmation}

Pré-conditions :

not (self.panneauSuperieur.lockedState)

Post-conditions :

```
if self.panneauSuperieur^ouvrirPanneau() then
    self.panneauSuperieur.closedState = false
    self.systemeDrone^sendConfirmation(ConfirmMsg::PanneauOuvert)
```

2.6 fermeturePanneau()

Description de l'opération *Receptacle :: fermeturePanneau()* :

Acteur du MdE : systemeDrone

Cas d'utilisation : Livrer une commande

Messages :

- * panneauSuperieur::{fermerPanneau}
- * systemeDrone::{sendConfirmation}

Pré-conditions :

```
not ( self . panneauSuperieur . lockedState )
```

Post-conditions :

```
if self.panneauSuperieur^fermerPanneau() then
    self.panneauSuperieur.closedState = true
    self.systemeDrone^sendConfirmation(ConfirmMsg::PanneauFerme)
```

2.7 timeoutVerification()

Description de l'opération *Receptacle :: timeoutVerification()* :

Acteur du MdE : systemeDrone

Cas d'utilisation : Livrer une commande

Messages :

- * PanneauAffichage::{msgHorsService}

Pré-conditions : aucunes

Post-conditions :

```
self.panneauAffichage^msgHorsService(true)
```

2.8 dronePresent()

Description de l'opération *Receptacle :: dronePresent()* :

Acteur du MdE : supportDrone

Cas d'utilisation : Livrer une commande

Messages :

- * supportDrone::{bloquerDrone}

Pré-conditions :

```
not ( self . supportDrone . lockedState )
```

Post-conditions :

```
self.supportDrone^bloquerDrone(true)
self.supportDrone.lockedState = true
```

2.9 porteFerme()

Description de l'opération *Receptacle :: porteFerme()* :

Acteur du MdE : PorteLaterale

Cas d'utilisation : Livrer une commande

Messages :

- * porteLaterale::{bloquerPorte}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```
self.porteLaterale^bloquerporte()  
self.porteLaterale.lockedState = true
```

2.10 panneauFerme()

Description de l'opération *Receptacle* :: *panneauFerme()* :

Acteur du MdE : PanneauSuperieur

Cas d'utilisation : Livrer une commande

Messages :

* panneauSuperieur::{bloquerPanneau}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```
self.panneauSuperieur^bloquerPanneau()  
self.panneauSuperieur.lockedState = true
```

2.11 colisPresent()

Description de l'opération *Receptacle* :: *colisPresent()* :

Acteur du MdE : capteurRFID

Cas d'utilisation : Livrer une commande

Messages :

* systemeClient::{signalerReception}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```
self.systemeClient^signalerReception()
```

3 Système Ronde

3.1 cdeVisualiserDrone()

Description de l'opération *SystemeRonde* :: *cdeVisualiserDrone()* :

Acteur du MdE : Superviser Ronde

Cas d'utilisation :

Messages :

* ecranSupervision::{visualiserDrones}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```
self.ecranSupervision^visualiserDrones()
```

3.2 cdeVisualiserTournées()

Description de l'opération *SystemeRonde* :: *cdeVisualiserTournes()* :

Acteur du MdE : Superviser Ronde

Cas d'utilisation :

Messages :

* ecranSupervision::{visualiserTournes}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```
self.ecranSupervision^visualiserTournes()
```

3.3 envoyerCommande(cde : Commande)

Description de l'opération *SystemeRonde* :: *envoyerCommande(cde : Commande)* :

Acteur du MdE : Livrer une tournée

Cas d'utilisation :

Messages :

- * BD::{ajouterCommande, calculerTournées}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```
self.bd^ajouterCommande(cde)
self.bd^calculerTournées()
```

3.4 annulerCommade(lst : ListeCommande)

Description de l'opération *SystemeRonde* :: *annulerCommade(lst : ListeCommande)* :

Acteur du MdE : Livrer une tournée

Cas d'utilisation :

Messages :

- * BD::{supprimerCommande, calculerTournées}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```
self.bd^supprimerCommande(lst)
self.bd^calculerTournées()
```

3.5 notifierExpiration(t : Tournee)

Description de l'opération *SystemeRonde* :: *notifierExpiration(t : Tournee)* :

Acteur du MdE : Livrer une tournée

Cas d'utilisation :

Messages :

- * drone::{envoyerDrone}
- * BD::{supprimerCommande}
- * boiteMail::{envoyerMessage}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```
self.bd^supprimerCommande(sender.tournee.lstCommande)
sender.tournee.drone^envoyerDrone()
self.boiteMail^envoyerMessage(sender.tournee.drone.id, DEPART_DRONE)
sender.tournee.drone.ocllnState(Livraison)
```

3.6 signalerPosition(p : Position)

Description de l'opération *SystemeRonde* :: *signalerPosition(p : Position)* :

Acteur du MdE : Livrer une tournée

Cas d'utilisation :

Messages :

- * ecranSupervision::{visualiserDrone}
- * BD::{majPositionDrone}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```
self.bd^majPositionDrone(sender.drone.id, p)
self.ecranSupervision^visualiserDrone()
```


3.7 signalerLivraison(cde : Commande)

Description de l'opération *SystemeRonde* :: *signalerLivraison(cde : Commande)* :

Acteur du MdE : Livrer une tournée

Cas d'utilisation :

Messages :

- * BD::{supprimerCommande}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```
self.bd^supprimerCommande(cde)
```

3.8 signalerAnormalie(a : Anormalie)

Description de l'opération *SystemeRonde* :: *signalerAnormalie(a : Anormalie)* :

Acteur du MdE : Livrer une tournée

Cas d'utilisation :

Messages :

- * BD::{majEtatDrone}

- * boiteMail::{envoyerMessage}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```
sender.drone.ocllnState(Erreur)
self.bd.majEtatDrone(sender.drone.id, a)
self.boiteMail^envoyerMessage(sender.drone.id, a)
```

3.9 signalerRetour()

Description de l'opération *SystemeRonde* :: *signalerRetour()* :

Acteur du MdE : Livrer une tournée

Cas d'utilisation :

Messages :

- * BD::{majEtatDrone}

- * boiteMail::{envoyerMessage}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```
self.bd.majEtatDrone(sender.drone.id, PRET)
self.boiteMail^envoyerMessage(sender.drone.id, RETOUR)
sender.drone.ocllnState(Inactif)
```

3.10 estOperationnel()

Description de l'opération *SystemeRonde* :: *estOperationnel()* :

Acteur du MdE : Livrer une tournée

Cas d'utilisation :

Messages :

- * BD::{majEtatDrone}

- * DronePhysique::{envoyerDrone}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```
self.bd.majEtatDrone(idDrone, BON_ETAT)
if sender.drone.Tournee.lstCommandes = none
    sender.drone.ocllnState(Inactif)
    self.bd.majEtatDrone(idDrone, Pret)
else
    sender.drone.ocllnState(Livraison)
    self.sender^envoyerDrone()
```

4 Drone

4.1 verificationColisActuel(idColis : IdRFID)

Description de l'opération *Drone :: verificationColisActuel(idColis : IdRFID)* :

Acteur du MdE : listeColis

Cas d'utilisation : Livrer une commande

Messages :

- * systeReceptacle::{verificationColis}
- * ListeTimers::{enclenchementTimer}

Pré-conditions :

self.receptacleConnecte != 0

Post-conditions :

```
self.systeReceptacle^verificationColis(self.listeColis[idColis].
    idDestinataire)
timerInfo.command = EnumCommand::verificationColis
self.ListeTimers^enclenchementTimer(timerInfo)
```

4.2 receptaclePlein()

Description de l'opération *Drone :: receptaclePlein()* :

Acteur du MdE : SystemeReceptacle

Cas d'utilisation : Livrer une commande

Messages :

- * systèmeRonde::{SignalementErreur}

Pré-conditions :

self.receptacleConnecte != 0

Post-conditions :

```
self.systèmeRonde^SignalementErreur("ReceptaclePlein")
self.etat = EnCirculation
```

4.3 colisCorrect(e : bool)

Description de l'opération *Drone :: colisCorrect(e : bool)* :

Acteur du MdE : SystemeReceptacle

Cas d'utilisation : Livrer une commande

Messages :

- * systeReceptacle::{ouverturePanneau}

Pré-conditions :

self.receptacleConnecte != 0

Post-conditions :

```
self.systeReceptacle^ouverturePanneau()
```

4.4 signalReceptacle(idReceptacle : IdRFID)

Description de l'opération *Drone :: signalReceptacle(idReceptacle : IdRFID)* :

Acteur du MdE : SystemeReceptacle

Cas d'utilisation : Livrer une commande

Messages :aucuns

Pré-conditions :

self.receptacleConnecte = 0

Post-conditions :

```
self.receptacleConnecte = idReceptacle
self.etat = LivraisonEnCours
```

4.5 sendConfirmation(msg : ConfirmMsg)

Description de l'opération *Drone :: sendConfirmation(msg : ConfirmMsg)* :

Acteur du MdE : SystemeReceptacle

Cas d'utilisation : Livrer une commande

Messages :

* ListeTimers::{desactiverTimer}

Pré-conditions :

self.receptacleConnecte != 0

Post-conditions :

self.ListeTimers^desactiverTimer(msg)

4.6 expirationTimer(idTimer : IdTimer)

Description de l'opération *Drone :: expirationTimer(idTimer : IdTimer)* :

Acteur du MdE : ListeTimer

Cas d'utilisation : Livrer une commande

Messages :

* trappe::{activerSystUrgence}

* systemeRonde::{SygnalementErreur}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```
if ListeTimers[idTimer].command = FermetureTrappe then
    self.trappe^activerSystUrgence()
self.systemeRonde^SignalementErreur( ListeTimers[idTimer].command )
```

4.7 ColisPret()

Description de l'opération *Drone :: ColisPret()* :

Acteur du MdE : tapisRoulant

Cas d'utilisation : Livrer une commande

Messages :

* ListeColis::{getCurColis}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

self.ListeColis^getCurColis()

4.8 EnvoyerDrone(itineraire : ItineraireLivraison)

Description de l'opération *Drone :: EnvoyerDrone(itineraire : ItineraireLivraison)* :

Acteur du MdE : SystemeRonde

Cas d'utilisation : Livrer une commande

Messages :aucuns

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

self.etat = EnCirculation

5 Système Web

5.1 voirCommande()

Description de l'opération *SystemeWeb :: voirCommande()* :

Acteur du MdE : BtnVoirCommande

Cas d'utilisation : Valider une commande

Messages :

* PanneauInformation::{afficherCommande, afficherFacture, produitNonDispo}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```
if not(self.commande.estCommandeVide) then
    self.panneauInformation^afficherCommande(self.commande)
    and
    self.panneauInformation^afficherFacture(self.commande, self.commande.
        prixTotal)
    and
    self.commande.estCommandeValidee = false
    and
    if not(self.commande.listeArticle.article.estDisponible) then
        self.panneauInformation^produitNonDispo(self.commande.listeArticle.
            article, true)
    else
        self.panneauInformation^produitNonDispo(self.commande.listeArticle.
            article, false)
    endif
endif
endif
```

5.2 alarm(art : Article, qte : Quantite)

Description de l'opération *SystemeWeb* :: *alarm*(art : Article, qte : Quantite) :

Acteur du MdE : SystèmeBalance

Cas d'utilisation : MAJ d'une commande

Messages :

* PanneauInformation::{produitNonDispo}

* ListeCommande::{majCommande}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```
if art.estDisponible then
    if self.commande.estCommandeVide then
        self.commande.estCommandeVide = false
        and
        self.commande.listeArticle.article = art
        and
        self.commande.prixTotal = art.prixArticle * qte
    else
        if art = self.commande.listeArticle.article then
            self.commande.listeArticle.article.estDisponible = true
            and
            self.panneauInformation^produitNonDispo(self.commande.
                listeArticle.article, false)
            and
            self.commande.listeArticle.article.qteArticle = self.commande.
                listeArticle.article.qteArticle@pre + qte
        endif
        and
        self.commande.prixTotal = self.commande.prixTotal@pre + art.
            prixArticle * qte
        and
        self.commande.estCommandeVide = false
    endif
    and
    self.commande^majCommande()
else
    if self.commande.estCommandeVide then
        self.panneauInformation^produitNonDispo(art, true)
    else
        if art = self.article then
            self.commande.listeArticle.article.estDisponible = false
```

```

        and
        self.panneauInformation^produitNonDispo(self.commande.
            listeArticle.article, true)
    endif
endif
and
self.commande^majCommande()
endif

```

5.3 produitNonStock(art : Article)

Description de l'opération *SystemeWeb :: produitNonStock(art : Article)* :

Acteur du MdE : InterfaceCatalogue

Cas d'utilisation : MAJ d'une commande

Messages :

* PanneauInformation::{produitNonDispo}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```

if self.commande.listeArticle.article = art then
    self.commande.listeArticle.article.estDisponible = false
    and
    self.panneauInformation^produitNonDispo(self.commande.listeArticle.
        article, true)
endif

```

5.4 validerCommande()

Description de l'opération *SystemeWeb :: validerCommande()* :

Acteur du MdE : BtnValiderCommande

Cas d'utilisation : Valider une commande

Messages :

* PanneauInformation::{afficherCommande, afficherFacture, commandeValidée}

* ListeCommande::{majCommande}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```

if not(self.commande.estCommandeVide) then
    self.panneauInformation^afficherCommande(self.commande)
    and
    self.panneauInformation^afficherFacture(self.commande, self.commande.
        prixTotal)
    and
    self.commande.estCommandeValidee = true
    and
    self.panneauInformation^commandeValidee(true)
    and
    self.commande^majCommande()
else
    self.panneauInformation^commandeValidee(false)
endif

```

5.5 changerQuantité(art : Article, qte : Quantité)

Description de l'opération *SystemeWeb :: changerQuantit(art : Article, qte : Quantit)* :

Acteur du MdE : ListeCommande

Cas d'utilisation : Valider une commande

Messages :

* PanneauInformation::{afficherCommande, commandeValidée}

* ListeCommande::{majCommande}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```
if not( self.commande.estCommandeVide) then
    self.panneauInformation^afficherCommande( self.commande)
    and
    self.panneauInformation^commandeValidee( false)
    and
    if art = self.commande.listeArticle.article then
        self.commande.prixTotal = self.commande.prixTotal@pre + (qte - self
            .commande.listeArticle.article.qteArticle) * art.prixArticle
        and
        self.commande.listeArticle.article.qteArticle = qte
    endif
    and
    self.commande^majCommande()
endif
```

5.6 estArticleCoché(art : Article)

Description de l'opération *SystemeWeb* :: *estArticleCoch*(art : Article) :

Acteur du MdE : NavigateurWeb

Cas d'utilisation : Valider une commande

Messages :

* PanneauInformation::{afficherCommande, commandeValidée}

* ListeCommande::{majCommande}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```
if not( self.commande.estCommandeVide) then
    self.panneauInformation^afficherCommande( self.commande)
    and
    self.panneauInformation^commandeValidee( false)
    and
    if art = self.commande.listeArticle.article then
        if self.commande.listeArticle.article.estCoche then
            self.commande.listeArticle.article.estCoche = false
            and
            self.commande.prixTotal = self.commande.prixTotal@pre - self.
                commande.listeArticle.article.qteArticle * art.prixArticle
        else
            self.commande.listeArticle.article.estCoche = true
            and
            self.commande.prixTotal = self.commande.prixTotal@pre + self.
                commande.listeArticle.article.qteArticle * art.prixArticle
        endif
    endif
    and
    self.commande^majCommande()
endif
```

5.7 configBal(bal : Balance, seuil : Seuil, qte : Quantite)

Description de l'opération *SystemeWeb* :: *configBal*(bal : Balance, seuil : Seuil, qte : Quantite) :

Acteur du MdE : BtnConfigBalance

Cas d'utilisation : Configurer les balances

Messages :

* PanneauInformation::{confirmConfigBal, erreurConfigBal}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```
if (bal = self.balance and seuil <= 0 and qte <= 0) then
    self.panneau.information^erreurConfigBal()
else
    self.panneauInformation^confirmConfigBal()
endif
```

5.8 assignBal(bal : Balance, art : Article, seuil : Seuil, qte : Quantité)

Description de l'opération *SystemeWeb* :: *assignBal*(bal : Balance, art : Article, seuil : Seuil, qte : Quantité) :

Acteur du MdE : BtnAssignBalance

Cas d'utilisation : Configurer les balances

Messages :

* PanneauInformation::{afficherBalance, confirmAssignBal, erreurAssignBal}

Pré-conditions :aucunes

Post-conditions :

```
self.panneauInformation^afficherBalance(bal)
and
if (bal = none and art = self.commande.listeArticle.article and seuil <= 0
    and qte <= 0) then
    self.panneau.information^erreurAssignBal()
else
    self.panneauInformation^confirmAssignBal()
endif
```