

TP4 - Pattern Adaptateur & Chaîne de Responsabilité, Liskov

★ Conception & Implémentation

Le pilote possède 2 ACPOS qu'il peut interroger. Chaque ACPOS dispose d'une liste ordonnée de devices (ADM, IRS et GPS) qui lui fournissent des vitesses.

Ces vitesses sont différentes selon l'équipement émetteur (unité, status...). Pour rendre abstrait ces différences du point de vue de l'ACPOS, ce-dernier appelle la fonction `getSpeedFromDevice()` de l'Interface `Adaptateur`. Cette interface est implémentée par l'adaptateur concret.

L'adaptateur a pour responsabilité d'adapter la vitesse qu'il reçoit de l'équipement interrogé, avant de la transmettre à l'ACPOS (ex: conversion kts → m/s pour les ADM).

Cela respecte le principe de **substitution de Liskov** puisque l'ACPOS n'a pas connaissance de la nature des objets qu'il utilise.

Le pilote peut envoyer une commande pour modifier la chaîne de responsabilité des équipements. La commande modifie l'ordre des équipements de l'ACPOS adressé par le pilote. Le pilote possède une "méthode wrapper" de `getSpeedFromDevice()`.

Problème non-résolu : Je n'ai pas pu implémenter de post-conditions portant sur les exigences 4, 5 et 6. En effet, les 3 équipements renvoient des pointeurs `T_Mesure_Access` et je n'ai trouvé nulle part le moyen d'accéder aux attributs d'un objet retourné.

L'adaptateur est l'entité qui reçoit ces mesures, les post-conditions que je n'ai pas pu écrire sont donc gérées par l'adaptateur concret, afin de respecter les exigences de l'énoncé.

Il s'agit sûrement d'une erreur de conception de ma part que je n'ai pas su résoudre simplement.

TP4	Exigence 1	cf <code>main.ads</code> : ligne 51 et 62
	Exigence 2	cf <code>main.ads</code> : ligne 65 et 66
	Exigence 3	cf <code>acpos.ads</code> : post-condition de <code>selectSpeedForPilot()</code>
	Exigence 4	cf <code>adaptateur.adb</code>
	Exigence 5	cf <code>adaptateur.adb</code>
	Exigence 6	cf <code>adaptateur.adb</code>