



# SYSML – ROBOT PLANTEUR

Robot Planteur

## ETUDIANTS

Kévin LEFEUVRE

Mario HAYEK

Joris HONORE

Loïc CHAGNOLEAU

## Enseignant responsable

Vincent ALBERT

## Table des matières

---

I.	Introduction .....	2
II.	Cahier des charges .....	3

## I. Introduction

---

Dans le cadre du M2 SME et du cours sur le SysML, nous avons mis nos connaissances en pratique au travers d'un projet concret : le robot planteur.

Cela nous a permis de nous familiariser avec MagicDraw, le logiciel utilisé pour la création du projet en SysML.

Le cahier des charges et les exigences ont été fournis par l'enseignant responsable.

Notre tâche consiste à réaliser au travers de MagicDraw, les différents diagrammes SysML nécessaire à la conception et la réalisation du projet. Bien que qu'ici, nous nous arrêterons à la conception.

## II. Cahier des charges

---