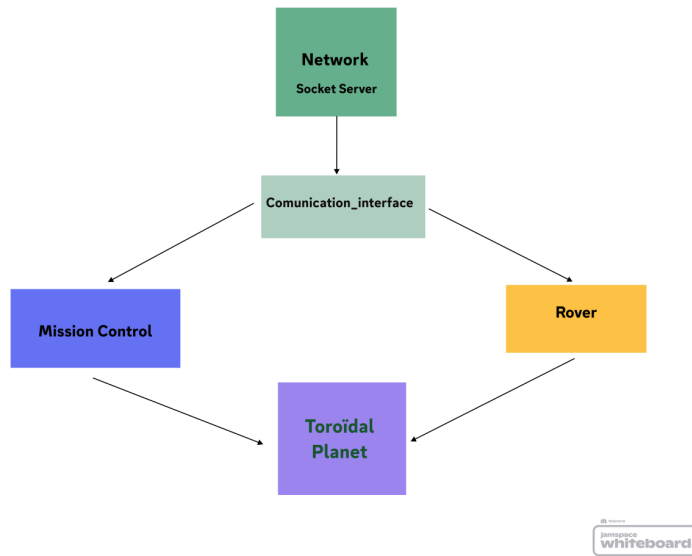


Schéma exercice ROVER

Schéma :

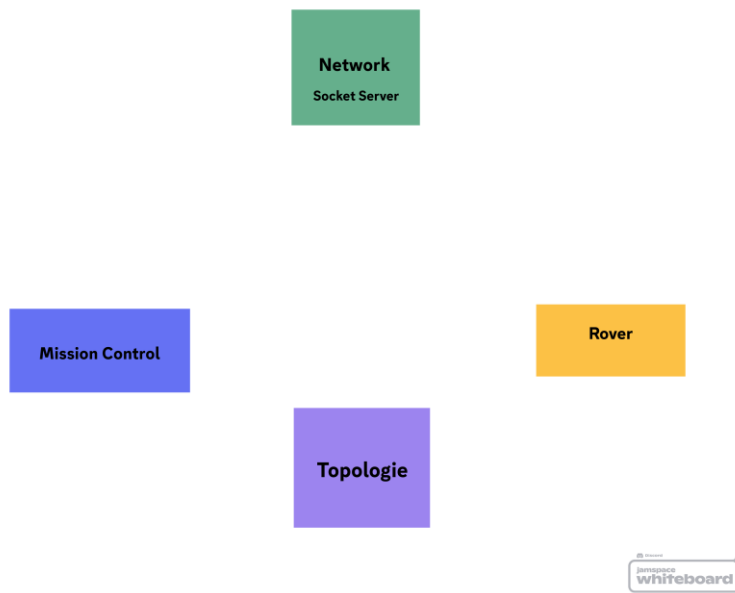


Justification :

Contexte et hypothèse de départ

Nous considérons un Rover évoluant sur la planète Mars, contrôlé depuis la Terre par une entité appelée **Mission Control (MC)**. La communication entre ces deux éléments passe par un système nommé **Network**. Par ailleurs, la planète Mars est modélisée comme une planète **toroïdale**.

Voici un schéma de base :



Éléments du système

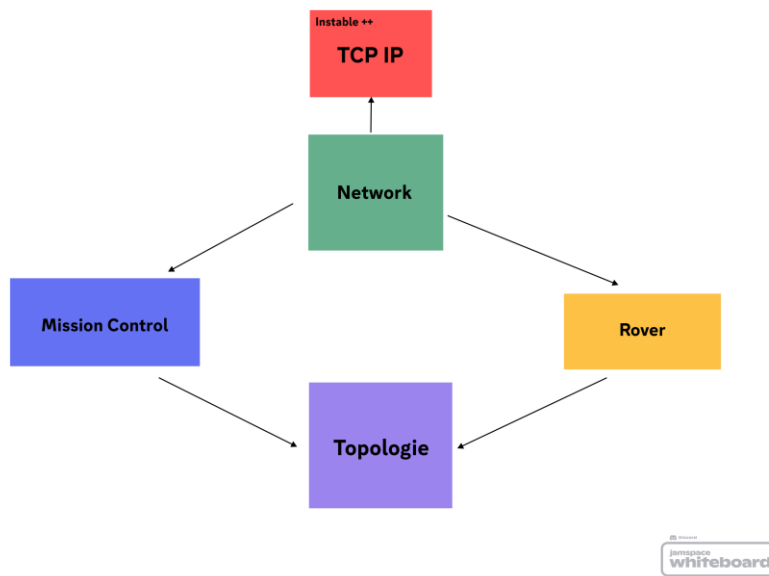
Ce modèle repose sur trois éléments stables :

- Le Rover
- La Topologie (ou Planète Toroïdale)
- Mission Control (MC)

Le quatrième élément, Network, est considéré comme volatile, car il doit être facilement remplaçable ou modifiable à l'avenir.

Premier schéma proposé

Dans une première approche, nous avons proposé un schéma initial basé sur cette structure.



Remarques et ajustements

- **MC et Rover dépendent de la Topologie**, ce qui ne pose pas de problème, puisque celle-ci est stable.
- **MC et Rover doivent communiquer via Network**, qui est instable. Or, un principe fondamental est que **les modules stables ne doivent pas dépendre directement d'un module instable**.
- Pour garantir cette indépendance, nous devons **introduire une interface stable** entre les éléments stables et Network.

Schéma final proposé

Afin de résoudre cette problématique et d'assurer la modularité du système, nous avons ajusté notre modèle en intégrant cette interface stable.

