

TD5 INF1005C

Généré par Doxygen 1.8.13

Table des matières

1	Documentation du code fourni	1
2	Index des fichiers	1
2.1	Liste des fichiers	1
3	Documentation des fichiers	1
3.1	Référence du fichier CodeFourni.hpp	1
3.1.1	Description détaillée	2
3.1.2	Documentation des classes	2
3.1.3	Documentation des fonctions	5
	Index	7

1 Documentation du code fourni

Toutes les déclarations pour le code fourni se trouvent dans [CodeFourni.hpp](#). Dans cette page, la section Classes correspond aux enregistrements (struct).

Vous pouvez aussi naviguer par la table de contenu, l'index, ou effectuer une recherche.

2 Index des fichiers

2.1 Liste des fichiers

Liste de tous les fichiers documentés avec une brève description :

CodeFourni.hpp	1
--------------------------------	----------

3 Documentation des fichiers

3.1 Référence du fichier CodeFourni.hpp

```
#include <ciso646>
#include <cstdint>
#include <ctime>
#include <string>
```

Classes

- struct [PositionGps](#)
Coordonnées GPS. [Plus de détails...](#)
- struct [Cible](#)
Une cible détectée (format du fichier binaire). [Plus de détails...](#)
- struct [ListeCibles](#)
Une liste de cibles. [Plus de détails...](#)
- struct [ParametresMission](#)
Paramètres de mission (format du fichier binaire). [Plus de détails...](#)
- struct [JournalDetection](#)
Journal de détection des cibles. [Plus de détails...](#)

Fonctions

- double [enRadians](#) (double)
Convertit un angle en degrés vers radians.
- double [enDegres](#) (double)
Convertit un angle en radians vers degrés.
- void [afficherParametres](#) (const [ParametresMission](#) &)
Affiche à l'écran les paramètres d'une mission.
- void [afficherCible](#) (const [Cible](#) &cible)
Affiche à l'écran les données d'une cible.
- void [afficherCibles](#) (const [ListeCibles](#) &cibles)
Affiche à l'écran une liste de cibles.
- void [afficherJournal](#) (const [JournalDetection](#) &journal)
Affiche à l'écran un journal de détection.

3.1.1 Description détaillée

Auteur

Charles Hosson et François-R Boyer

Version

2018-11-06

3.1.2 Documentation des classes

3.1.2.1 struct PositionGps

Coordonnées GPS.

Membres de classe

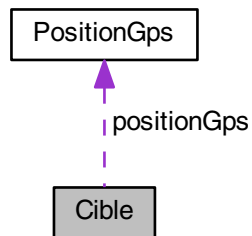
double	latitude	En degrés décimaux.
double	longitude	En degrés décimaux.

3.1.2.2 struct Cible

Une cible détectée (format du fichier binaire).

Cette structure a le format exact des cibles dans le fichier binaire.

Graphe de collaboration de Cible :



Membres de classe

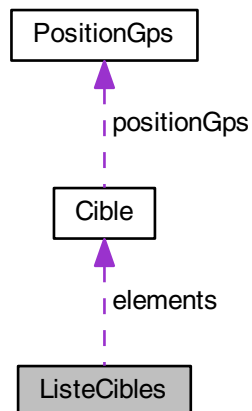
uint32_t	id	Numéro d'identification de détection.
PositionGps	positionGps	Où elle a été détectée.
char	observation[TAILLE_OBSERVATION]	Quelle cible semble avoir été observée.
char	nomFichier[TAILLE_NOM_PHOTO]	Nom du fichier qui contient la photo.

3.1.2.3 struct ListeCibles

Une liste de cibles.

Permet de conserver un ensemble de cibles en mémoire, alloué dynamiquement.

Graphe de collaboration de ListeCibles :



Membres de classe

Cible *	elements	Pointeur vers un tableau de Cible .
size_t	nbElements	Nombre de cibles actuellement dans elements , aux indices 0 à nbElements -1.
size_t	capacite	Taille du tableau elements , donc nombre d'éléments maximum qu'il peut contenir.

3.1.2.4 struct ParametresMission

Paramètres de mission (format du fichier binaire).

Cette structure a le format exact de l'entête du fichier binaire de cibles.

Membres de classe

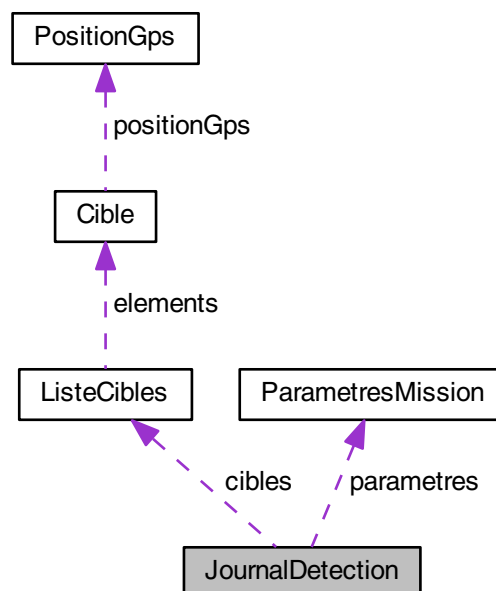
char	nom[TAILLE_NOM_MISSION]	Son nom.
char	notes[TAILLE_NOTES]	Quelques notes.
tm	dateHeure	Date et heure de début de la mission.

3.1.2.5 struct JournalDetection

Journal de détection des cibles.

Permet de conserver en mémoire le contenu du fichier de cibles avec des structures manipulables.

Graphe de collaboration de JournalDetection :



Membres de classe

ParametresMission	parametres	
ListeCibles	cibles	

3.1.3 Documentation des fonctions

3.1.3.1 enRadians()

```
double enRadians (
    double angle )
```

Convertit un angle en degrés vers radians.

Renvoie

L'angle en radians.

Paramètres

<i>angle</i>	L'angle en degrés.
--------------	--------------------

3.1.3.2 enDegres()

```
double enDegres (
    double angle )
```

Convertit un angle en radians vers degrés.

Renvoie

L'angle en degrés.

Paramètres

<i>angle</i>	L'angle en radians.
--------------	---------------------

Index

Cible, [2](#)

CodeFourni.hpp, [1](#)

 enDegres, [5](#)

 enRadians, [5](#)

enDegres

 CodeFourni.hpp, [5](#)

enRadians

 CodeFourni.hpp, [5](#)

JournalDetection, [4](#)

ListeCibles, [3](#)

ParametresMission, [4](#)

PositionGps, [2](#)