PROJET

ROB LIP6

Cahier de Recettes



Le besoin du client

Notre client nous demande de concevoir un robot capable de prendre en compte son environnement. Le robot doit pouvoir être programmé grâce à une API java. Notre système doit permettre une abstraction suffisamment haut niveau pour que notre client n’ait pas à comprendre ou à travailler sur la base. Elle doit au final être suffisamment robuste pour n’être qu’un outil.

Cahier des charges du système.

| Fonction Principale | Description | OK - NOK |
| --- | --- | --- |
| FP1 | Diriger le robot |  |
| FP2 | Faire avancer le robot |  |
| FP3 | Prendre un objet |  |
| FP4 | Commander le système |  |

| Fonction Contrainte | Description | OK - NOK |
| --- | --- | --- |
| FC1 | Choisir chemin |  |
| FC2 | Générer carte des obstacles |  |
| FC3 | Interfacer l’API et la couche bas |  |
| FC4 | Récupérer les valeurs des capteurs |  |
| FC5 | Commander les moteurs |  |
| FC6 | Bouger bras |  |
| FC7 | Envoyer les commandes |  |