

Rapport 1 du projet de genlog

Grp 4

21 octobre 2008

Table des matières

1	Analyse	4
2	Cahier des charges	5
2.1	Modèle de buts	5
2.2	Modèle des objects	5
2.2.1	Diagramme des objets	5
2.2.2	Spécification des concepts	5
2.3	Modèle des agents	5
2.3.1	Diagramme de contexte	5
2.4	Modèle des opérations	5
2.4.1	processIncidentInfo	6
2.4.2	recordAccurateAmbulancePosition	6
2.4.3	choseAmbulance	6
2.4.4	sendMobilizationOrder	6
2.5	Modèle de comportement	6
2.5.1	Scénario	6
2.5.2	Machine à état	6

Introduction

Chapitre 1

Analyse

Chapitre 2

Cahier des charges

2.1 Modèle de buts

2.2 Modèle des objects

2.2.1 Diagramme des objets

2.2.2 Spécification des concepts

2.3 Modèle des agents

2.3.1 Diagramme de contexte

2.4 Modèle des opérations

Cette section présente un ensemble d'opération. Nous avons choisi les quatres opérations correspondant à des buts feuilles et assignées à des agents logiciels à développer.

Afin d'illustrer les liens entre les modèles, nous reprenons le nom du but qui est opérationnalisé par l'opération, le nom de l'agent qui effectuera l'opération, l'état à atteindre après cette opération et enfin, l'évènement attaché à cette opération.

2.4.1 processIncidentInfo

Goal	Achieve[IncidentInfoProcessedWhenIncidentInfoRecorded]
Agent	InfoProcessor
Goal state	IncidentInfoProcessed
Event	IncidentInfoProcessing
In	$i : IncidentInfo$
Out	$i : IncidentInfo$
Pre	$\exists c : Call, \exists j : Incident(c.about \rightarrow j \wedge c.reporting \rightarrow i)$
Post	$i.pos! = " \wedge i.ambulanceKindNeeded! = "$ La position (pos) contenue dans i correspond à la position (localisation) de i sous forme exploitable par le système Le type d'ambulance nécessaire de i est calculé selon les règles données par le gouvernement et sur base des informations présentées dans i

TAB. 2.1 – processIncidentInfo

2.4.2 recordAccurateAmbulancePosition

Goal	Achieve[AccurateAmbulancePositionRecordedWhenAccurateAmbulancePositionSent]
Agent	AmbulanceTracker
Goal state	AmbulancePositionAccurate and AmbulancePositionKnown
Event	AccurateAmbulancePositionRecording
In	$a : Ambulance$
Out	$b : AmbulanceInfo$
Pre	$\exists b : ambulanceInfo : a.id = b.id$
Post	$b.pos = a.pos$

TAB. 2.2 – recordAccurateAmbulancePosition

2.4.3 choseAmbulance

2.4.4 sendMobilizationOrder

2.5 Modèle de comportement

2.5.1 Scénario

2.5.2 Machine à état

Goal	Achieve[AmbulanceChosenWhen AvailabilityKnownAnd AmbulanceKindKnownAnd AccurateAmbulancePositionKnown]
Agent	InfoProcessor
Goal state	AmbulanceChosen
Event	AmbulanceChoice
In	$i : IncidentInfo$
Out	$a : AmbulanceInfo$
Pre	$\exists a : AmbulanceInfo : \#a.mobilisation = 0 \wedge \#a.choice = 0$
Post	$\#a.choice = 1 \wedge \#i.choice = 1 \wedge i.choice \rightarrow a$

TAB. 2.3 – choseAmbulance

Goal	Achieve[MobilizationOrderSentWhenBestAmbulanceChosen]
Agent	InfoProcessor
Goal state	MobilizationOrderTransmitted
Event	MobilizationOrderTransmittion
In	$a : Ambulance, i : Incident$
Out	$m : MobilizationOrder$
Pre	$\#a.choice = 1 \wedge a.choice \rightarrow i$
Post	$\exists m : MobilizationOrder : m.ambulance = a \wedge m.incident = i$

TAB. 2.4 – sendMobilizationOrder

Conclusion