

Projet RSmart

Charte de projet

Version 1.0

13/04/2015

Historique des révisions

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Date** | **Version** | **Description** | **Auteur** |
| 13/04/2015 | 1.0 |  | Equipe |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |

Sommaire

[Rôles et responsabilités 4](#_Toc415584927)

[Parties prenantes, rôles et coordonnées 4](#_Toc415584928)

[Organigramme de synthèse 4](#_Toc415584929)

[Modalités de déroulement du projet 5](#_Toc415584930)

[Gestion du board agile 5](#_Toc415584931)

[Evaluation des charges et calendrier cible 5](#_Toc415584932)

[Planification initiale 5](#_Toc415584933)

[Gestion du reporting 6](#_Toc415584934)

[Gestion des relations avec les parties prenantes 7](#_Toc415584935)

[Gestion de la documentation 8](#_Toc415584936)

[Description des livrables 8](#_Toc415584937)

[Règles de validation 8](#_Toc415584938)

# Rôles et responsabilités

## Parties prenantes, rôles et coordonnées

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Nom / Prénom | Société | Catégorie | Rôle |
| Olivier Spinelli | IN’TECH INFO | Enseignant suiveur | Suivi du projet |
| Eric Lalitte | IN’TECH INFO | Directeur | MOE |
| Etudiants d’IN’TECH | IN’TECH INFO | Etudiants |  |
| Antoine Raquillet | IN’TECH INFO | Enseignant suiveur | Suivi du projet |

## Organigramme de synthèse

Incluez un organigramme afin de représenter visuellement les interactions entre acteurs (<http://fr.wikipedia.org/wiki/Organigramme>)

# Modalités de déroulement du projet

## Gestion du board agile

Nous utilisons Trello pour notre gestion de board, cette board se trouve en ligne et est accessible aux membres de l’équipe ainsi qu’à nos suiveurs.

Chaque membre de l’équipe à la possibilité et doit modifier cette board, les membres peuvent ajouter des idées, ajouter des tâches à faire et indiquer les tâches terminées.

La board devra être impérativement mise à jour chaque fin de semaine afin d’y mettre à jour les tâches.

## Evaluation des charges et calendrier cible

Les dates des itérations du projet sont les suivantes :

Itération 0 : 28/04/2015

Itération 1 : 26/05/2015

Itération 2 : 15/06/2015

Itération 3 : 29/06/2015

## Planification initiale

Itération 1 : Le robot sera capable de se déplacer, de détecter les obstacles grâce aux capteurs infrarouges et d’être contrôlé à distance depuis une interface web.

Itération 2 : Le robot sera capable d’éviter les obstacles et d’enregistrer les positions des obstacles dans une « map ». Une caméra sera intégrée au robot et permettra d’être visualisée en ligne depuis l’interface web.

Itération 3 : Le robot disposera de sa cartographie, il pourra connaître sa position et la position des obstacles.

Itération 4 : Le robot pourra se déplacer d’un point à un autre grâce à son environnement virtuel. Il pourra également dessiner des formes sur le sol grâce à un feutre accroché au robot.

## Gestion du reporting

Chaque membre de l’équipe devra fournir un reporting régulier, toutes les semaines afin de mettre au courant le chef de projet de l’avancement de ses tâches.

Le rapport contiendra les intitulés des tâches réalisées, le temps mis pour chaque tâche, les éventuelles difficultés rencontrées et une synthèse du travail restant. Il devra être rédigé sous Word et être envoyé par mail au chef de projet et en mettant le reste des membres de l’équipe en copie.

## **Gestion des relations avec les parties prenantes**

Les membres de l’équipe devront se réunir quotidiennement lors d’une pause pour discuter de l’avancement du projet, des difficultés rencontrées et proposer des idées d’amélioration.

Les idées qui découleront de cette réunion devront être notées sur le Trello.

Des réunions régulières devront être effectuées avec nos suiveurs afin de les mettre au courant de l’avancée du projet.

## **Gestion de la documentation**

L’ensemble des fichiers relatifs au projet sera stocké sur GitHub, le repository Git disposera de 3 dossiers :

* L’Avant Projet
* Le dossier contenant la solution Visual Studio du contrôle du robot
* Le dossier contenant le code source de l’interface web du robot

Les membres de l’équipe ne devront pas travailler directement sur la branche Master de Git, mais devront travailler sur la branche « develop » ou sur des branches dérivées de « develop » destinées à mettre en place des fonctionnalités annexes.

Notre projet respectera les conventions classiques du C#.

Des backups réguliers devront être faits (chaque 2/3 semaines) afin de parer une éventuelle perte de données du repository Git.

## Description des livrables

Pour chaque fin d’itération, l’équipe devra réaliser une documentation technique pour décrire le fonctionnement du projet et expliquer les nouvelles fonctionnalités.

Le groupe devra fournir à la fin du projet une documentation expliquant le montage du robot, afin que des étudiants puissent reprendre le projet avec plus de facilité.

## Règles de validation

Les livrables devront être rendus au chef de projet à la fin de chaque itération, ils devront au préalable être validés par un membre de l’équipe désigné à l’avance.

Les livrables devront être placés dans le dossier « avant-projet » du répertoire GIT.