

2014/2015



MASTER
DÉVELOPPEMENT
LOGICIEL

TP SYSML

Modélisation du ROVER

Réalisé par :

- Carrara Marine
- Louahadj Assyl
- Ratsimbazafy Randy



SOMMAIRE

1. Organisation.....	3
2. Diagramme de Contexte.....	4
3. Diagramme de Use Cases.....	4
4. Diagramme des Requirements	5
5. Diagramme de Séquence	6
6. Diagramme de Définition de Blocks (BDD).....	7
7. Diagramme Interne de Blocks (IBD).....	7
8. Diagramme d'états (ST).....	8
9. Liens exigences et comportement	8

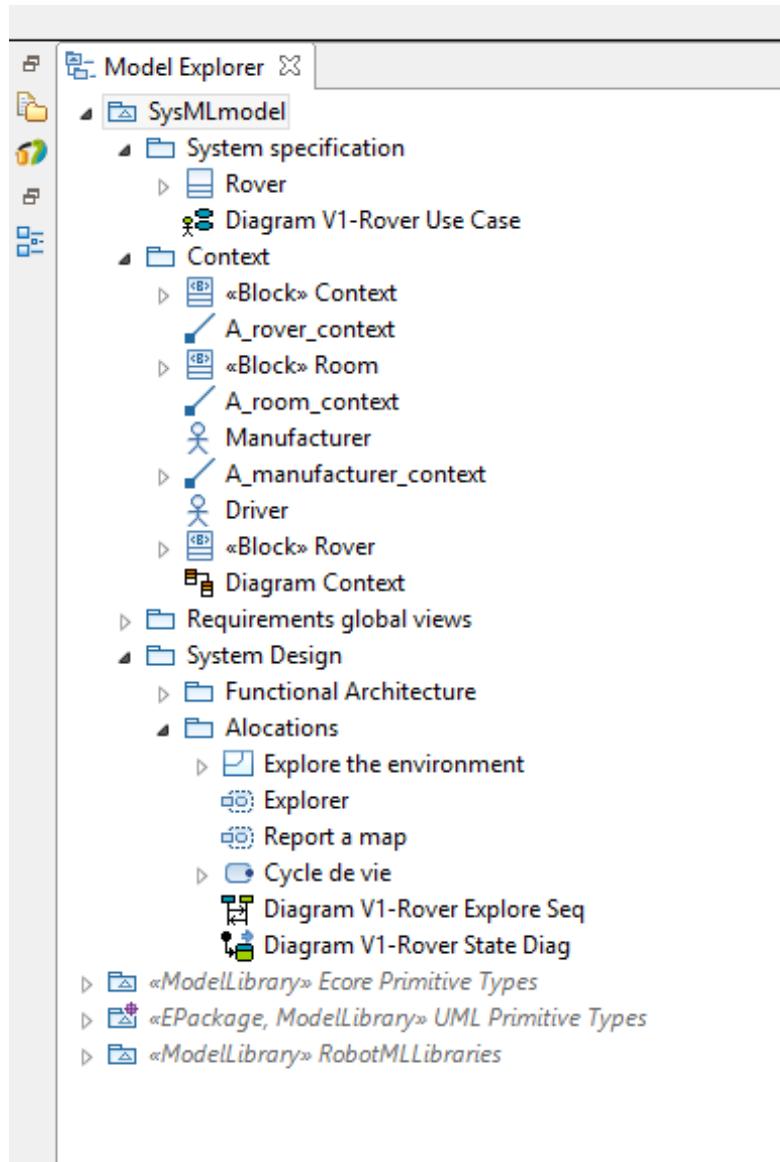
Introduction

Dans le cadre de l'UE SYSML il nous a été demandé de modéliser un robot de type « Rover ». Ce robot doit répondre à un certain nombre d'exigences qui nous ont été fournies pour la réalisation de ce TP. Parmi ces exigences il doit principalement pouvoir explorer une pièce de manière autonome, tout en évitant les obstacles. Il doit pouvoir être connecté à divers périphériques, principalement une caméra, un bras robotique et des détecteurs, tout en respectant une contrainte de prix.

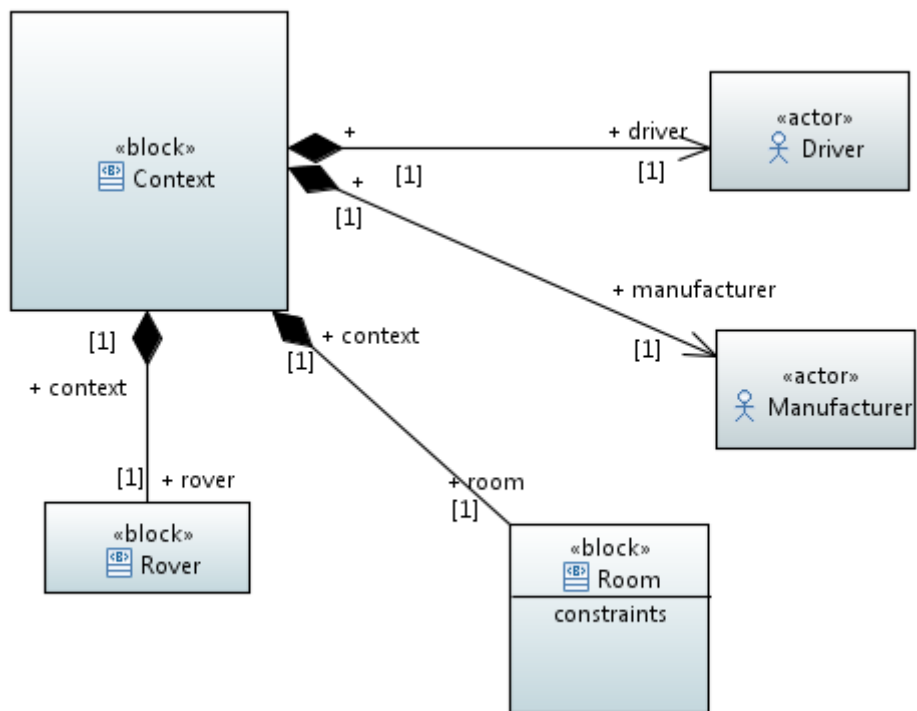
Ce rapport contient l'ensemble des diagrammes réalisés pour cette modélisation, correspondant à la version 1.0 des exigences.

Diagrammes

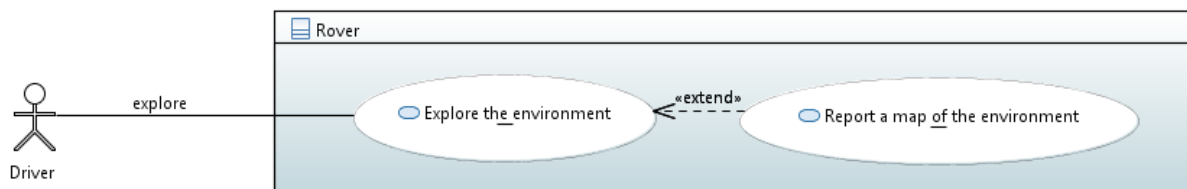
1. Organisation



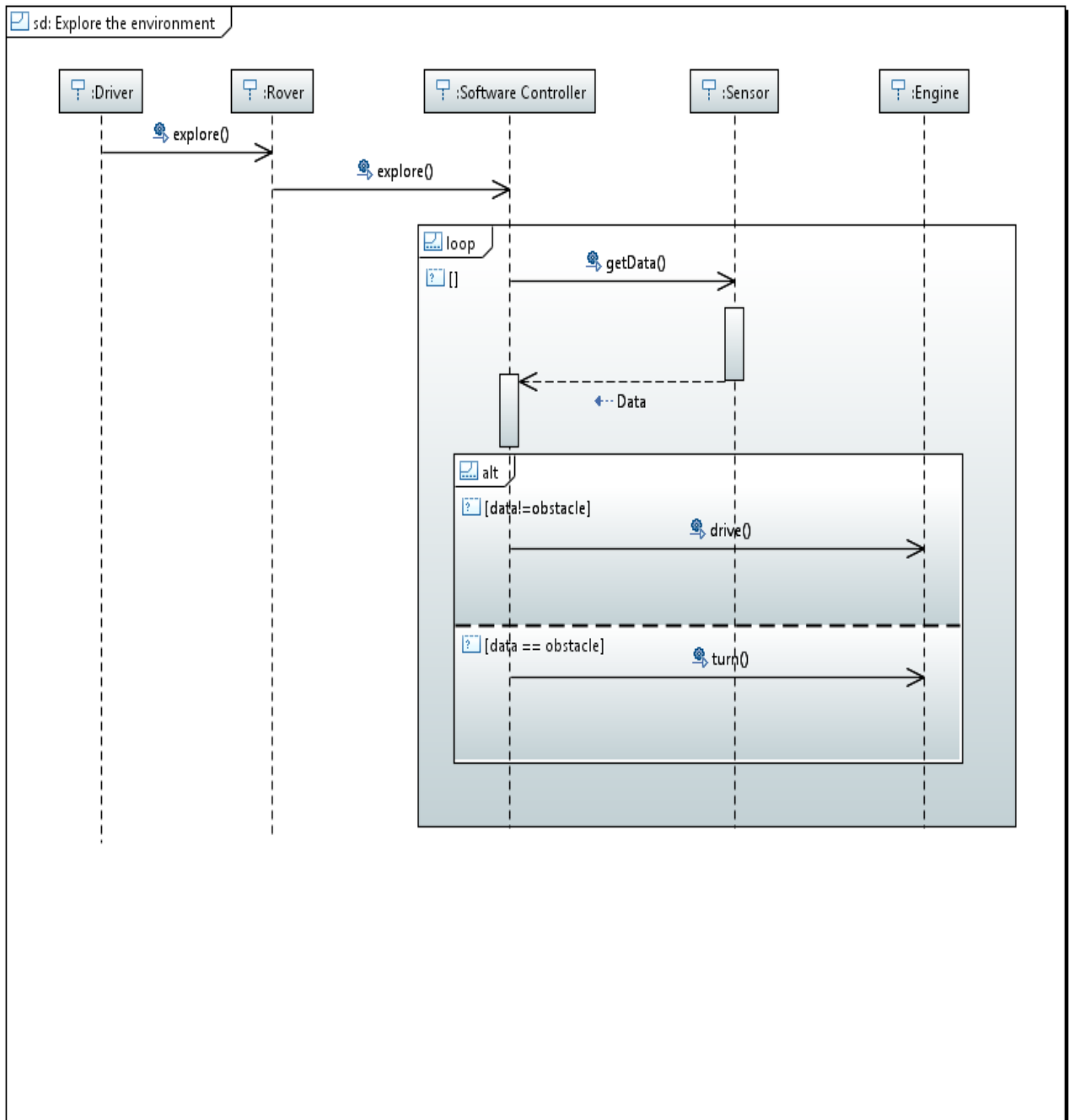
2. Diagramme de Contexte



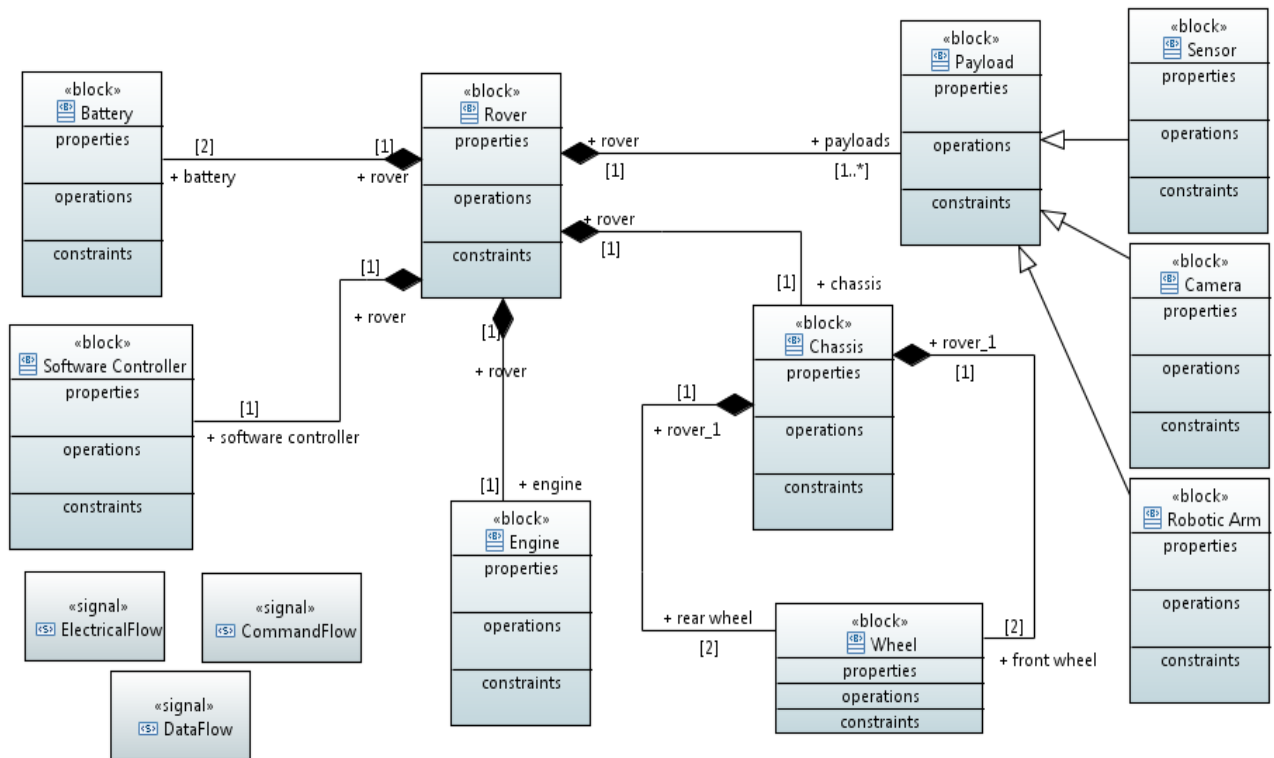
3. Diagramme de Use Cases



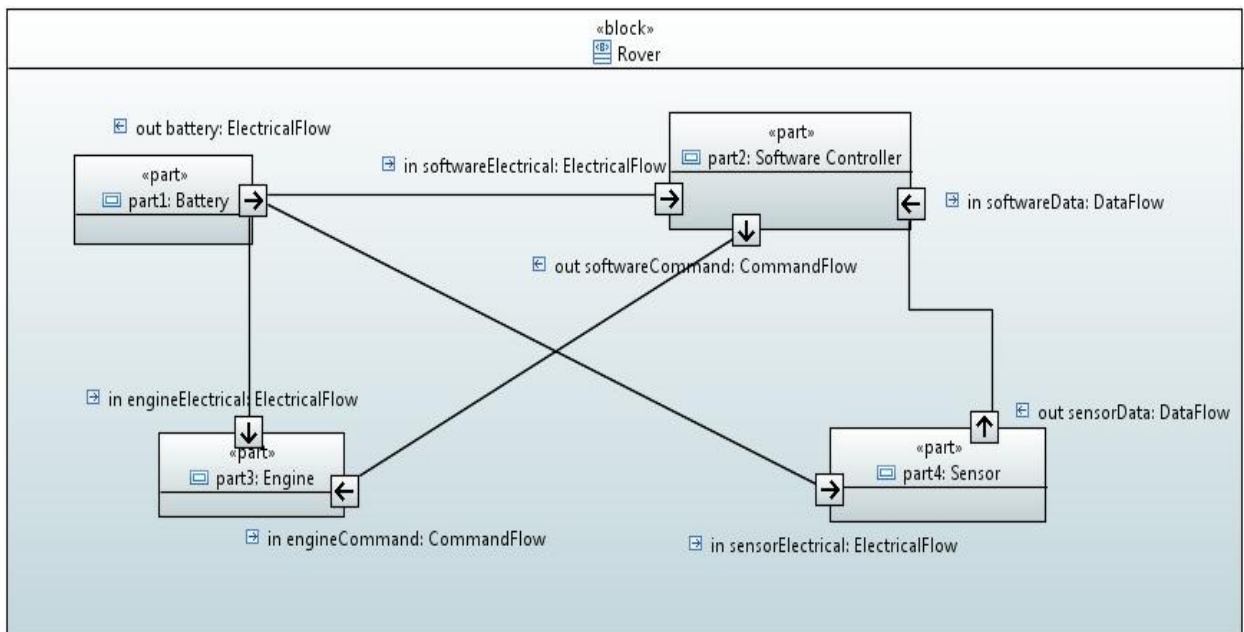
5. Diagramme de Séquence



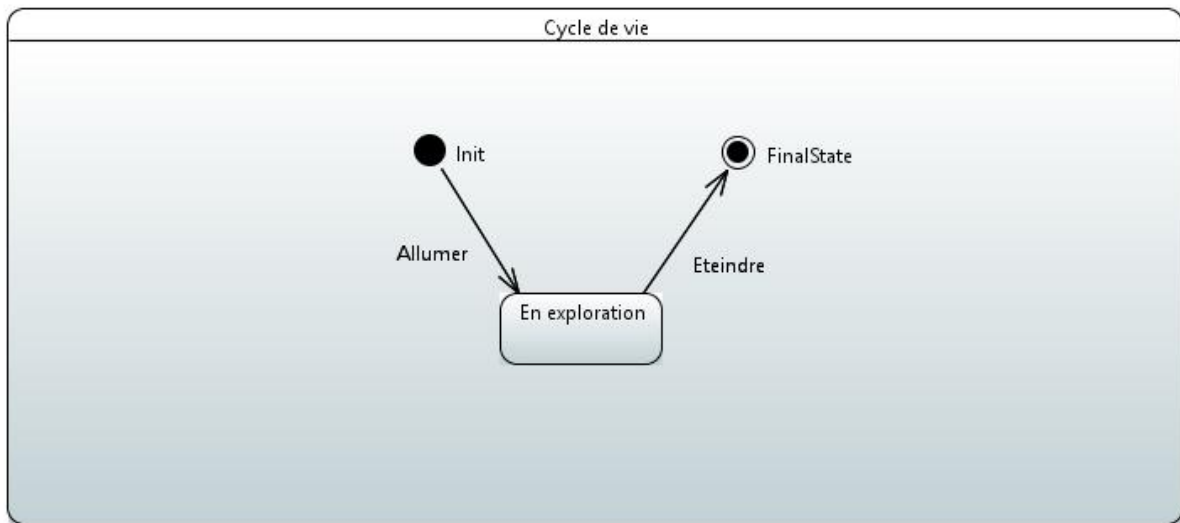
6. Diagramme de Définition de Blocks (BDD)



7. Diagramme Interne de Blocks (IBD)



8. Diagramme d'états (ST)



9. Liens exigences et comportement

