

Compte-rendu Réunion ACOTRIS du 14/03/02 à CS SI, au Plessis-Robinson

Participants :

CEA F. Terrier, Y. Tanguy,
CS SI M. Nakhlé, N. Truong Trung, C. Modiguy.

Rédacteur : C. Modiguy

Approbateur : M. Nakhlé

Date du compte-rendu : 18/03/2002

1. Avancement

- Présentation par CEA du fonctionnement du régulateur de vitesse dans son environnement pour la simulation ACCORD,
- Présentation succincte par CEA des éléments contenus dans le modèle de prototypage du régulateur de vitesse (non encore reçu par CS SI),
- Explication par CEA de l'utilisation de la loi de commande et de la loi de réponse de l'environnement du régulateur de vitesse,
- Précisions par CEA sur les objectifs de la réunion CEA-IRISA du 19/03/02 : Cahier des charges du Régulateur de vitesse, documentation générée par Objecteering, questions sur le langage cible pour Polychrony.
- Abandon de l'idée des passerelles indépendantes des plates-formes utilisant le format XML. Choix du langage J de Objecteering.

2. Relevé de décision

- Les points suivants ont été décidés :
 - Envoi le 15/03/02 par CEA à CS SI du modèle UML de prototypage du Régulateur de vitesse
 - Envoi par CEA à CS SI, la 1ère semaine d'avril, d'une version définitive du Régulateur de vitesse avec son environnement de simulation pour Solaris
 - CEA se charge de modéliser en UML l'application projet N°1 de EADS (Traitement d'images temps réel de EADS)
 - Dès réception des éléments envoyés par le CEA et en tant que soutien méthode, CS SI appuiera SITIA pour démarrer la modélisation de l'application projet N°2 «Contrôle – Commande de Navire à Cycle Combiné» sous UML et SynDEX
 - *Pour mémoire, poursuite de la discrétisation de la TAG et de la modélisation «Polychrony – Scicos», en cours (voir CR. Réunion CS SI – SITIA du 1^{er} mars).*