

ComplexiteDrone

1

Generated by Doxygen 1.8.11



# Contents

<b>1</b>	<b>ComplexiteDrone</b>	<b>1</b>
<b>2</b>	<b>Class Index</b>	<b>3</b>
2.1	Class List . . . . .	3
<b>3</b>	<b>Class Documentation</b>	<b>5</b>
3.1	Com Class Reference . . . . .	5
3.1.1	Member Function Documentation . . . . .	5
3.1.1.1	droite() . . . . .	5
3.1.1.2	gauche() . . . . .	6
3.1.1.3	init() . . . . .	6
3.1.1.4	isChef() . . . . .	6
3.1.1.5	marche_avant(int vitesse) . . . . .	6
3.1.1.6	setup() . . . . .	6
3.1.1.7	stop() . . . . .	7
3.2	msg_header_t Struct Reference . . . . .	7
	<b>Index</b>	<b>9</b>



## Chapter 1

# ComplexiteDrone

Repository d'@ au code et @ la doc des drones



## Chapter 2

# Class Index

### 2.1 Class List

Here are the classes, structs, unions and interfaces with brief descriptions:

<a href="#">Com</a> . . . . .	<a href="#">5</a>
<a href="#">msg_header_t</a> . . . . .	<a href="#">7</a>





## Chapter 3

# Class Documentation

### 3.1 Com Class Reference

#### Public Types

- enum {  
    **TYPE\_CHEF\_REQ**, **TYPE\_CHEF\_REP**, **TYPE\_AVANT**, **TYPE\_STOP**,  
    **TYPE\_DROITE**, **TYPE\_GAUCHE** }

#### Public Member Functions

- void **setup** ()  
    *Instancie le driver du communication.*
- void **init** ()  
    *Initialise les ids des robot et permet d'élire un chef.*
- void **marche\_avant** (int vitesse)  
    *Envoie un message pour ordonner d'avancer au robot.*
- void **stop** ()  
    *Ordonne l'arrêt des robot.*
- void **droite** ()  
    *Ordonne de tourner à droite.*
- void **gauche** ()  
    *Odonne de tourner à gauche.*
- void **com** (uint8\_t \*type)
- bool **isChef** ()  
    *Permet de savoir si le robot est le chef.*

#### 3.1.1 Member Function Documentation

##### 3.1.1.1 public void Com::droite ( )

Ordonne de tourner à droite.

#### Returns

void

#### 3.1.1.2 `public void Com::gauche ( )`

Odonne de tourner à gauche.

##### Returns

void

#### 3.1.1.3 `public void Com::init ( )`

Initialise les ids des robot et permet d'élire un chef.

##### Returns

void

#### 3.1.1.4 `public boolean Com::isChef ( )` `[inline]`

Permet de savoir si le robot est le chef.

##### Returns

boolean

#### 3.1.1.5 `public void Com::marche_avant ( int vitesse )`

Envoie un message pour ordonner d'avancer au robot.

##### Parameters

<i>vitesse</i>	↔
:	:

##### Returns

void

#### 3.1.1.6 `public void Com::setup ( )`

Instancie le driver du communication.

##### Returns

void

### 3.1.1.7 public void Com::stop ( )

Ordonne l'arrêt des robot.

#### Returns

void

The documentation for this class was generated from the following files:

- /home/remy/Documents/Master/Semestre\_2/Complexite/ComplexiteDrone/communication/com.h
- /home/remy/Documents/Master/Semestre\_2/Complexite/ComplexiteDrone/communication/com.cpp

## 3.2 msg\_header\_t Struct Reference

#### Public Attributes

- uint8\_t **dest**
- uint8\_t **type**

The documentation for this struct was generated from the following file:

- /home/remy/Documents/Master/Semestre\_2/Complexite/ComplexiteDrone/communication/com.h



# Index

- Com, [5](#)
  - droite, [5](#)
  - gauche, [5](#)
  - init, [6](#)
  - isChef, [6](#)
  - marche\_avant, [6](#)
  - setup, [6](#)
  - stop, [6](#)
- droite
  - Com, [5](#)
- gauche
  - Com, [5](#)
- init
  - Com, [6](#)
- isChef
  - Com, [6](#)
- marche\_avant
  - Com, [6](#)
- msg\_header\_t, [7](#)
- setup
  - Com, [6](#)
- stop
  - Com, [6](#)