

Rapport projet 10

Benoît CARUSO
Jean-Baptiste LEPESME

21 décembre 2010

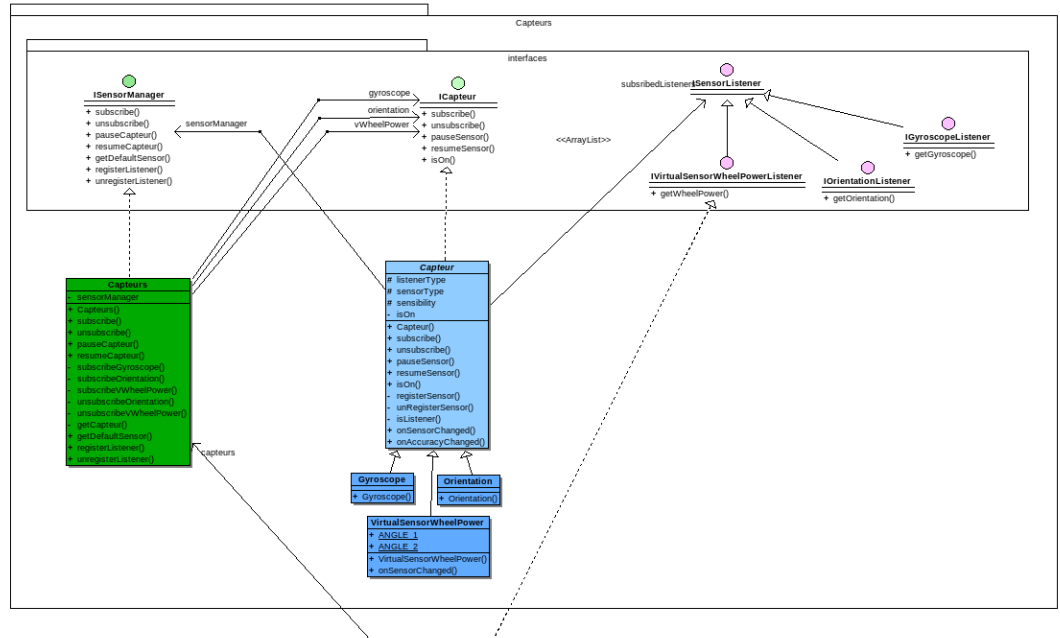
1 Introduction

Le but de ce projet était de pouvoir contrôler un robot lego mindstorm à partir d'un smartphone sous Android. Ensuite il nous fallait utiliser LeJos pour pouvoir utiliser le robot comme un périphérique UpNp.

2 Smartphone

L'application développée a été testée sur HTC Hero avec Android 2.1 (Eclair) et HTC Desire avec Android 2.2 (Froyo) et 2.3 (Gingerbread). Cette application devait permettre de récupérer les données des capteurs sur le smartphone pour ensuite communiquer avec le robot afin de le contrôler. Nous avons voulu que l'architecture de cette application soit orientée re-use et inspirée par les modèles à composants. Étant donné que les java beans ne peuvent pas s'utiliser sur Android nous avons opté pour une architecture plus classique.

2.1 Capteurs



2.2 Communication

(schéma archi communication)

3 Robot