

Cahier des charges

Contexte

- Utiliser un outil de gestion de projet (post-it ou Trello peu importe)
- Utiliser un outil de versionning (Git ou autre)
- Développement avec Qt Creator

Technique

- Connexion/Déconnexion au robot via le protocole de communication
- Création d'une interface graphique pour la récupération du robot et son pilotage
- Récupération et affichage des informations des capteurs sur l'interface (vitesses des roues, batterie, flux vidéo webcam, distance infrarouge)
- Pilotage du déplacement du robot par appui sur des boutons et par les touches du clavier
- Récupération et affichage l'image de la webcam
- Pour les groupes de 3 personnes
 - Pilotage par manette de jeux ou autres périphériques + animation (vibration/lumière) de la manette
 - Récupération du flux vidéo + traitement d'images
 - Implémenter le déplacement d'une séquence
 - Vitesse réelle et arrêt avant obstacle (caméra infrarouge)