* Se déplacer

Brancher un clavier à la carte et appuyer sur les touches ci-dessous :

* + Z : Avancer (N)
  + D : Se déplacer sur la droite (E)
  + Q : Se déplacer sur la gauche (O)
  + S : Reculer (S)
  + « : Tourner vers la droite (Touche 3 du clavier)
  + é : Tourner vers la gauche (Touche 2 du clavier)
  + E : Avancer en diagonale (N-E)
  + A : Avancer en diagonale (N-O)
  + W : Reculer en diagonale (S-O)
  + X : Reculer en diagonale (S-E)
  + Space : Arrêt total d’urgence
* Contrôle à distance via une IHM

Comme précédemment mais via une page web server

* Acquisition vidéo

Flux vidéo affiché sur un écran (VGA)

* Accès à distance en directe au flux vidéo

Sur l’IHM : Bouton allumer camera

Lorsque ce bouton est activé Le flux vidéo arrive jusqu’à ‘IHM et est visible par l’utilisateur

* Détection d’alertes

Provocation d’une alerte sur une balise, vérifier que le robot envoi un message d’alerte sur l’IHM

* Se situer dans un espace donné

Le robot allumé, celui-ci renvoi les coordonnées de sa position sur l’IHM

* Navigation en Autonomie

Donner des coordonnées objectif réalisable et vérifier que le robot s’y rend correctement

* Eviter les obstacles

Idem mais avec des obstacles sur le chemin

* Autonome en énergie

Batterie presque vide, le robot se rend en autonomie sur sa station de recharge. Afficher le niveau de batterie sur l’IHM