**Quoi** : Gérer le déplacement d'un robot R2D2 via une plateforme de mobilité (roues + moteurs) ordonnée via ordinateur et/ou smartphone

**Qui** : Utilisateur lambda (professeurs + ambassadeur)

==> Nécessité d'un système d'authentification

**Où** : support physique plat (sol habituel : lino, parquet, carrelage) dans un environnement controlé (forums ou portes ouvertes)

**Quand** : Robot doit être accessible 24h/24h

==> nécessité d'un OS temps réel/longue durée de fonctionnement

**Comment** : Application C/C++ pour programmation Beaglebone (filaire et Wifi/bluetooth)

Application Java pour Smartphone (communication Wifi/Bluetooth)

==> Voir connexion entre application Beaglebone et smartphone via ROS (Robot Operating System)

**Pourquoi** : But du projet