

# Projet GPSTL

## Création et Partage de Comportements de ROBOBO

### Cahier des charges

#### Objectif:

Faciliter le développement et le partage de comportements ROBOBO.

#### Description du projet:

Mise en place d'un framework Java permettant de définir des comportements simples pour ROBOBO, grâce notamment à une bibliothèque de fonctions intuitives permettant d'exécuter des actions et des contrôles basiques de robotique. Ce framework a pour but de masquer la complexité du développement d'applications ROBOBO et Android en général, afin de permettre à n'importe qui de développer un comportement.

Mise en place d'un réseau social permettant de partager de tels comportements, et les enrichir de contenus multimédia et de commentaires.

Mise en place d'une application Android pour ROBOBO permettant de charger et d'exécuter des comportements définis à partir du framework. Le comportement pourra être chargé depuis un fichier local ou directement depuis la base de données du réseau social.

#### Produits:

- Une application web (RobHub)
- Une application Android - ROBOBO (RobApp)
- Un framework Java (RobDev)

## Cas d'utilisations:

### Développeurs:

- Je peux implémenter un comportement pour mon ROBOBO via le framework dédié.
- Je peux charger et exécuter le comportement que j'ai développé grâce à l'application Android.
- Je peux partager mon nouveau comportement sur le réseau social pour permettre à d'autres utilisateurs de le tester.

### Internautes:

- Je peux découvrir des comportements de ROBOBO via un site internet.
- Je peux m'inscrire au site pour partager mon expérience , en postant un commentaire, une note, ou un contenu multimédia sur un comportement de ROBOBO via le site internet.

### Propriétaires de ROBOBO:

- Je peux accéder à la liste des comportements de ROBOBO disponibles sur le réseau social, via l'application Android.
- Je peux charger et exécuter un comportement du réseau social sur mon ROBOBO, directement depuis l'application Android.