Project Xi0n

# 1°/ Eléments à disposition

Boite SIDEKICK

Boite à disposition :

* L293DNE x3
* Servomoteur
* Capteur ultrason x2
* Capteur de distance tout ou rien
* Capteur de distance infra-rouge
* Accéléromètre
* XBee x 2
* Shield XBee arduino
* Shield XBe PC
* Arduino UNO
* Câble alimentation arduino

Plateforme robotique avec breadboard et arduino

Câble arduino

# 2°/ Listing des taches

* IHM :
  + Interface graphique :
    - Affichage du sonar distance interprété par couleur
    - Rendu des obstacles
    - Optionnel -> mode Zombie
  + Commande du robot
* Calcule :
  + Trajectoire (probablement directement intégré à l’interface)
* Communication :
  + XBee PC <-> Arduino
* Embarqué :
  + Arduino
  + Programmation Arduino
  + Interfaçage communication.

# 3°/ Répartition des tâches

Thomas, Kevin :

* Interface graphique : libgdx (Java)

Brice :

* Calcule de trajectoire (Java ?)

Mathieu :

* Communication entre PC (Java) et arduino (C++)

Thibaut :

* Squelette Robot (C++)
* Etc…