Travail d'étude et de recherche

ROBOTAF

Sur une idée original de Jean-Michel Couvreur

Victor Coutellier Julien Gauttier Vladimir Karassouloff

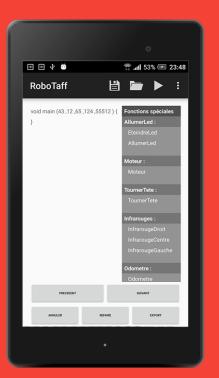
Robotaf & Demo

Travail réalisé

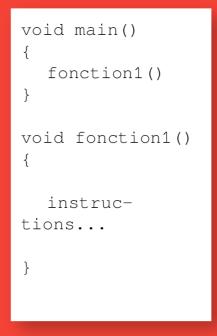
Évolution futures

Robotaf

Démonstration















Envoi























```
void main()
{
  fonction1()
}

void fonction1()
{
  instruc-
tions...
}
```



```
1 :
    jump
2 :
    goto3
3 :
    ...
4 :
    ...
```

Compilation de code en langage intermediaire

Travail réalisé

Une application

Un système de communication en Réseau

Un Compilateur

Un Interpréteur

L'application Android



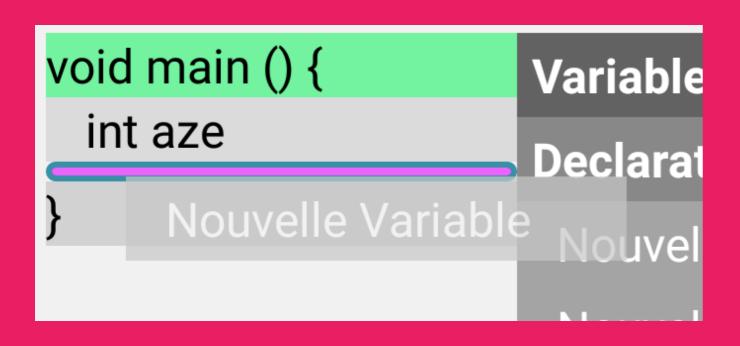
outes versions d'android

L'application Android

Le paneau de droite contient des TextView implémentant une interface DraggableElement

```
public interface DraggableElement {
    public List<Production> onDraggedOnLine(View v);
    public ElementString onDraggedOnBlock(Production block);
    public boolean isDropSupported(Production p);
    public void onDropOver(final Production block);
    public boolean isDraggableOnLine();
}
```

L'application Android



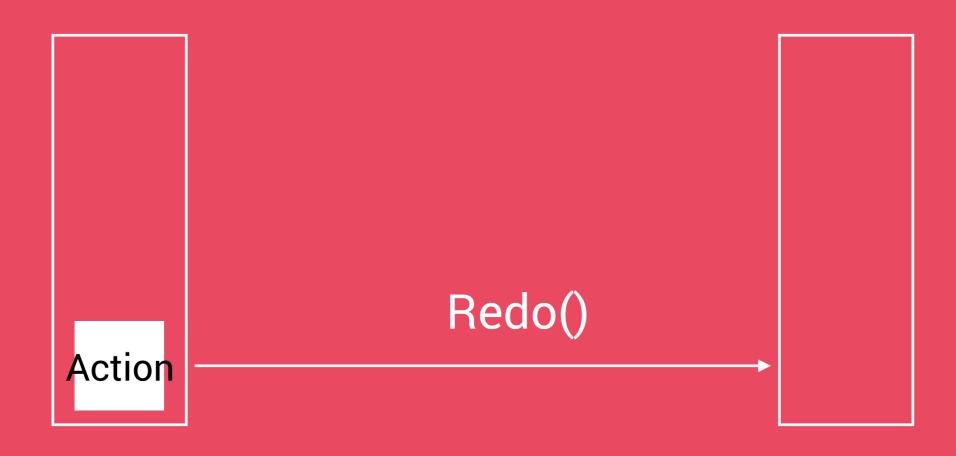
- Les éléments algorithmiques héritent de la classe ElementString
- Chaque élément algorithmique précise à quel autre élément il est récéptif

Les actions



Pile UndoStack Pile RedoStack

Les actions



Pile UndoStack Pile RedoStack

Sauvegarde

3 slots + 1 pour la sauvegarde automatique

Tout ce qu'on veut sauvegarder doit être sérialisable

Système de communication en Réseau



- Tablette en point d'accès public
- Tache asynchrone sur Android
- Serveur java sur pcduino
- Serveur pcduino en attente de requête venant de l'application

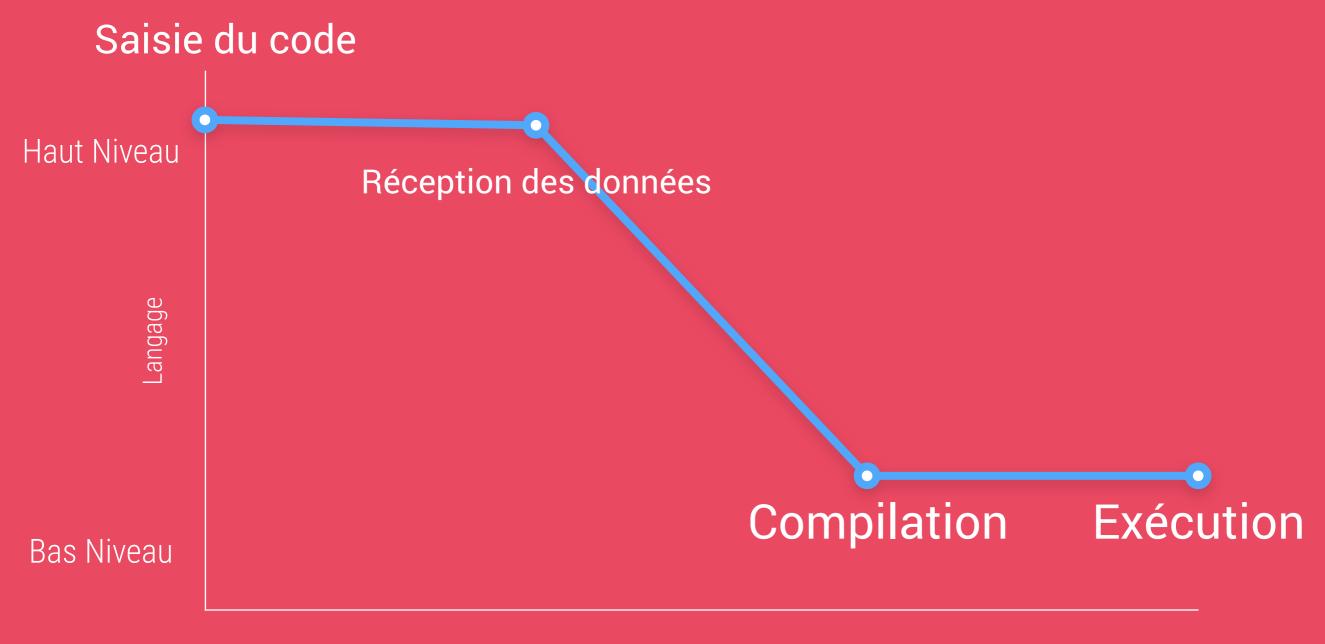
Application ———

Serveur

Répond Compil FAIL/SUCCES

Envoi code

Le Compilateur

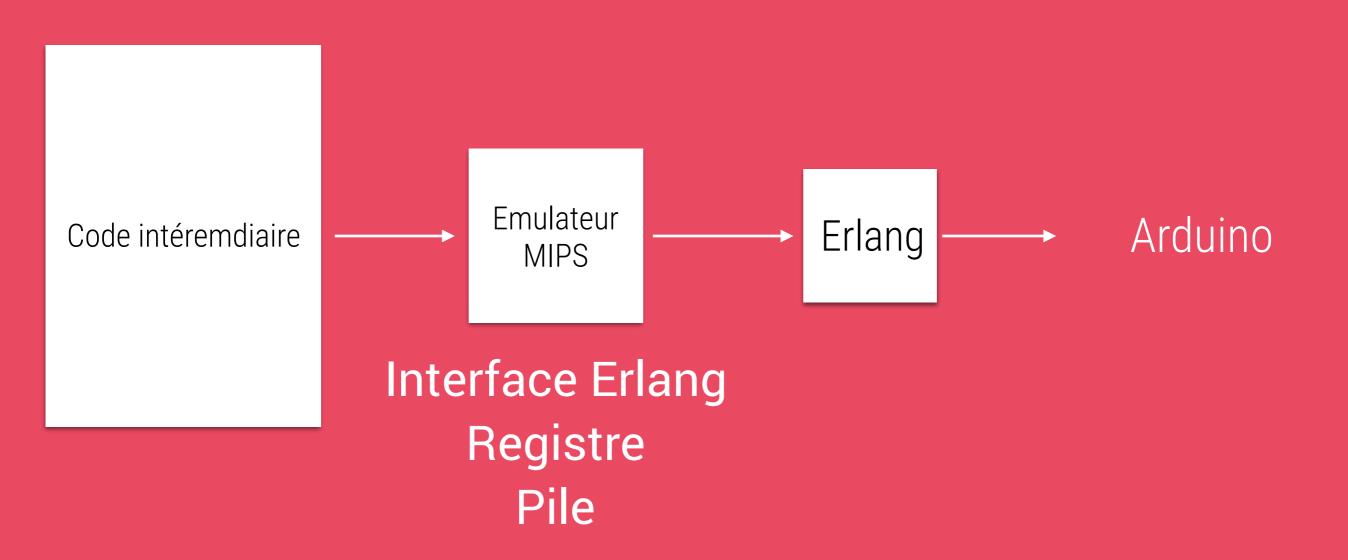


Temps

Le Compilateur

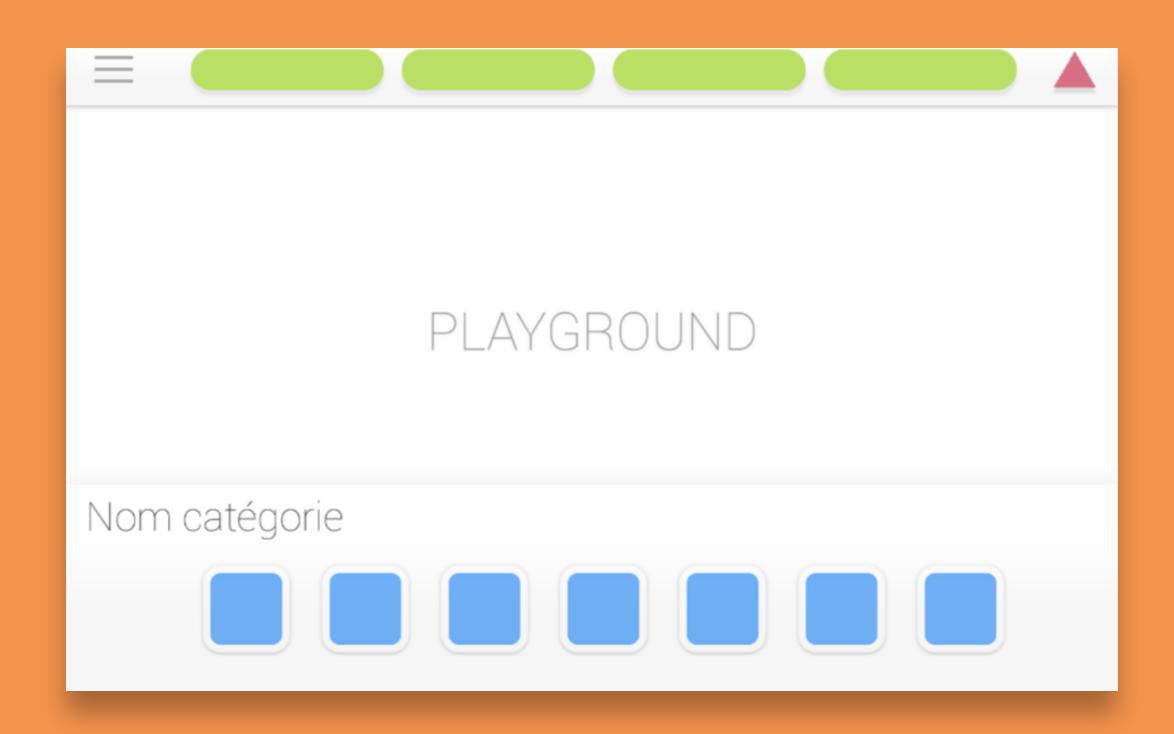
- Construction d'un AST
- · Construction de la table des symboles
- Génération d'un code intermédiaire
- Exécution du code intermédiaire

L'interpréteur

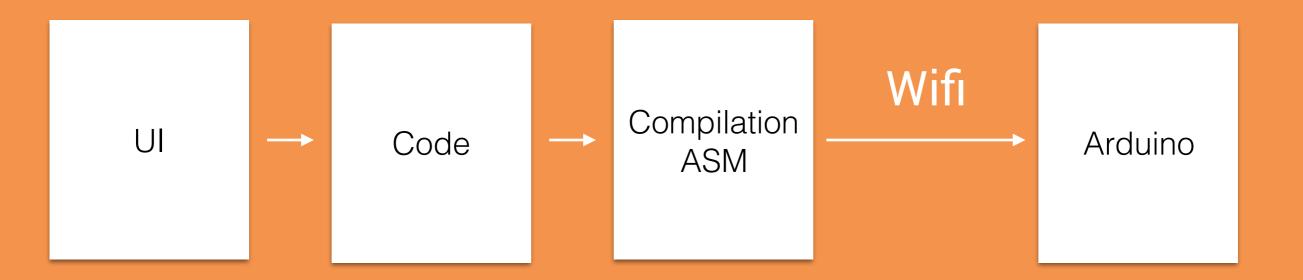


Possibles Évolutions

User Interface



Nouvelle méthode de compilation



Robot plus adaptée

Idées:

- Robot plus petit
- Enlever pcduino

Conséquences:

- Robot moins cher
- Architecture simplifiée

Des questions?