Cahier des charges :

Créer une application QT capable de gérer le robot arraigné

Multiplateforme (linux, windows, OS)

Simple et intuitif

(optionnel) bô et dynamique

Créer un objet araignée capable de simplifier les commandes du robot :

Automatise les déplacements

Automatiser la mise en marche

Gérer le mode de connexion

Connexion au robot Araignée

Liaison série (obligatoire)

Liaison wifi (si suffisamment de temps) via Raseberry pi.