

Bluetooth_com

Généré par Doxygen 1.8.11

Table des matières

1	Index des fichiers	1
1.1	Liste des fichiers	1
2	Documentation des fichiers	3
2.1	Référence du fichier bluetooth.cpp	3
2.1.1	Documentation des fonctions	4
2.1.1.1	getBatteryLvl(QSerialPort *port)	4
2.1.1.2	getJoystickPositionX(QSerialPort *port)	4
2.1.1.3	getJoystickPositionY(QSerialPort *port)	4
2.1.1.4	getMaximumSpeed(QSerialPort *port)	4
2.1.1.5	getProfile(QSerialPort *port)	4
2.1.1.6	getSpeed(QSerialPort *port)	4
2.1.1.7	getVirtualJoystickPositionX(QSerialPort *port)	5
2.1.1.8	getVirtualJoystickPositionY(QSerialPort *port)	5
2.1.1.9	main(int argc, char *argv[])	5
2.2	Référence du fichier bluetooth.h	5
2.2.1	Documentation des fonctions	5
2.2.1.1	getBatteryLvl(QSerialPort *port)	5
2.2.1.2	getJoystickPositionX(QSerialPort *port)	6
2.2.1.3	getJoystickPositionY(QSerialPort *port)	6
2.2.1.4	getMaximumSpeed(QSerialPort *port)	6
2.2.1.5	getProfile(QSerialPort *port)	6
2.2.1.6	getSpeed(QSerialPort *port)	6
2.2.1.7	getVirtualJoystickPositionX(QSerialPort *port)	6
2.2.1.8	getVirtualJoystickPositionY(QSerialPort *port)	6
	Index	7

Chapitre 1

Index des fichiers

1.1 Liste des fichiers

Liste de tous les fichiers avec une brève description :

bluetooth.cpp	3
bluetooth.h	5

Chapitre 2

Documentation des fichiers

2.1 Référence du fichier bluetooth.cpp

```
#include <QCoreApplication>
#include <QtWidgets/QApplication>
#include <QtSerialPort/qserialport.h>
#include <QtSerialPort/qserialportinfo.h>
#include <QtSerialPort/QSerialPort>
#include <QtSerialPort/QSerialPortInfo>
#include <QDebug>
#include <iostream>
#include <regex>
#include <boost/lexical_cast.hpp>
#include "bluetooth.h"
```

Fonctions

- `Q_DECL_EXPORT int getVirtualJoystickPositionX (QSerialPort *port)`
Cette méthode est utilisée pour récupérer la position en abscisse du joystick virtuel du fauteuil. Cette information correspond à la position en abscisse que l'utilisateur devrait donner au joystick pour suivre une trajectoire optimale calculée par le fauteuil (pour éviter un obstacle par exemple).
- `Q_DECL_EXPORT int getVirtualJoystickPositionY (QSerialPort *port)`
Cette méthode est utilisée pour récupérer la position en ordonnée du joystick virtuel du fauteuil. Cette information correspond à la position en ordonnée que l'utilisateur devrait donner au joystick pour suivre une trajectoire optimale calculée par le fauteuil (pour éviter un obstacle par exemple).
- `Q_DECL_EXPORT int getMaximumSpeed (QSerialPort *port)`
Cette méthode est utilisée pour récupérer la vitesse maximale du fauteuil, dans le profil actuel.
- `Q_DECL_EXPORT int getSpeed (QSerialPort *port)`
Cette méthode est utilisée pour récupérer la vitesse actuelle du fauteuil.
- `Q_DECL_EXPORT int getProfile (QSerialPort *port)`
Cette méthode est utilisée pour récupérer l'identifiant du profil actuel du fauteuil.
- `Q_DECL_EXPORT int getBatteryLvl (QSerialPort *port)`
Cette méthode est utilisée pour récupérer le niveau d'autonomie du fauteuil.
- `Q_DECL_EXPORT int getJoystickPositionX (QSerialPort *port)`
Cette méthode est utilisée pour récupérer la position en abscisse du joystick du fauteuil.
- `Q_DECL_EXPORT int getJoystickPositionY (QSerialPort *port)`
Cette méthode est utilisée pour récupérer la position en ordonnée du joystick du fauteuil.
- `int main (int argc, char *argv[])`

2.1.1 Documentation des fonctions

2.1.1.1 Q_DECL_EXPORT int getBatteryLvl (QSerialPort * *port*)

Cette méthode est utilisée pour récupérer le niveau d'autonomie du fauteuil.

Renvoie

Le niveau d'autonomie du fauteuil.

2.1.1.2 Q_DECL_EXPORT int getJoystickPositionX (QSerialPort * *port*)

Cette méthode est utilisée pour récupérer la position en abscisse du joystick du fauteuil.

Renvoie

La position en abscisse du joystick du fauteuil.

2.1.1.3 Q_DECL_EXPORT int getJoystickPositionY (QSerialPort * *port*)

Cette méthode est utilisée pour récupérer la position en ordonnée du joystick du fauteuil.

Renvoie

La position en ordonnée du joystick du fauteuil.

2.1.1.4 Q_DECL_EXPORT int getMaximumSpeed (QSerialPort * *port*)

Cette méthode est utilisée pour récupérer la vitesse maximale du fauteuil, dans le profil actuel.

Renvoie

La vitesse maximale du fauteuil dans le profil actuel.

2.1.1.5 Q_DECL_EXPORT int getProfile (QSerialPort * *port*)

Cette méthode est utilisée pour récupérer l'identifiant du profil actuel du fauteuil.

Renvoie

L'identifiant du profil actuel du fauteuil.

2.1.1.6 Q_DECL_EXPORT int getSpeed (QSerialPort * *port*)

Cette méthode est utilisée pour récupérer la vitesse actuelle du fauteuil.

Renvoie

La vitesse actuelle du fauteuil.

2.1.1.7 Q_DECL_EXPORT int getVirtualJoystickPositionX (QSerialPort * port)

Cette méthode est utilisée pour récupérer la position en abscisse du joystick virtuel du fauteuil. Cette information correspond à la position en abscisse que l'utilisateur devrait donner au joystick pour suivre une trajectoire optimale calculée par le fauteuil (pour éviter un obstacle par exemple).

Renvoie

La position en abscisse du joystick virtuel du fauteuil.

2.1.1.8 Q_DECL_EXPORT int getVirtualJoystickPositionY (QSerialPort * port)

Cette méthode est utilisée pour récupérer la position en ordonnée du joystick virtuel du fauteuil. Cette information correspond à la position en ordonnée que l'utilisateur devrait donner au joystick pour suivre une trajectoire optimale calculée par le fauteuil (pour éviter un obstacle par exemple).

Renvoie

La position en ordonnée du joystick virtuel du fauteuil.

2.1.1.9 int main (int argc, char * argv[])

2.2 Référence du fichier bluetooth.h

Fonctions

- Q_DECL_EXPORT int [getVirtualJoystickPositionX](#) (QSerialPort *port)
Cette méthode est utilisée pour récupérer la position en abscisse du joystick virtuel du fauteuil. Cette information correspond à la position en abscisse que l'utilisateur devrait donner au joystick pour suivre une trajectoire optimale calculée par le fauteuil (pour éviter un obstacle par exemple).
- Q_DECL_EXPORT int [getVirtualJoystickPositionY](#) (QSerialPort *port)
Cette méthode est utilisée pour récupérer la position en ordonnée du joystick virtuel du fauteuil. Cette information correspond à la position en ordonnée que l'utilisateur devrait donner au joystick pour suivre une trajectoire optimale calculée par le fauteuil (pour éviter un obstacle par exemple).
- Q_DECL_EXPORT int [getMaximumSpeed](#) (QSerialPort *port)
Cette méthode est utilisée pour récupérer la vitesse maximale du fauteuil, dans le profil actuel.
- Q_DECL_EXPORT int [getSpeed](#) (QSerialPort *port)
Cette méthode est utilisée pour récupérer la vitesse actuelle du fauteuil.
- Q_DECL_EXPORT int [getProfile](#) (QSerialPort *port)
Cette méthode est utilisée pour récupérer l'identifiant du profil actuel du fauteuil.
- Q_DECL_EXPORT int [getBatteryLvl](#) (QSerialPort *port)
Cette méthode est utilisée pour récupérer le niveau d'autonomie du fauteuil.
- Q_DECL_EXPORT int [getJoystickPositionX](#) (QSerialPort *port)
Cette méthode est utilisée pour récupérer la position en abscisse du joystick du fauteuil.
- Q_DECL_EXPORT int [getJoystickPositionY](#) (QSerialPort *port)
Cette méthode est utilisée pour récupérer la position en ordonnée du joystick du fauteuil.

2.2.1 Documentation des fonctions

2.2.1.1 Q_DECL_EXPORT int getBatteryLvl (QSerialPort * port)

Cette méthode est utilisée pour récupérer le niveau d'autonomie du fauteuil.

Renvoie

Le niveau d'autonomie du fauteuil.

2.2.1.2 Q_DECL_EXPORT int getJoystickPositionX (QSerialPort * *port*)

Cette méthode est utilisée pour récupérer la position en abscisse du joystick du fauteuil.

Renvoie

La position en abscisse du joystick du fauteuil.

2.2.1.3 Q_DECL_EXPORT int getJoystickPositionY (QSerialPort * *port*)

Cette méthode est utilisée pour récupérer la position en ordonnée du joystick du fauteuil.

Renvoie

La position en ordonnée du joystick du fauteuil.

2.2.1.4 Q_DECL_EXPORT int getMaximumSpeed (QSerialPort * *port*)

Cette méthode est utilisée pour récupérer la vitesse maximale du fauteuil, dans le profil actuel.

Renvoie

La vitesse maximale du fauteuil dans le profil actuel.

2.2.1.5 Q_DECL_EXPORT int getProfile (QSerialPort * *port*)

Cette méthode est utilisée pour récupérer l'identifiant du profil actuel du fauteuil.

Renvoie

L'identifiant du profil actuel du fauteuil.

2.2.1.6 Q_DECL_EXPORT int getSpeed (QSerialPort * *port*)

Cette méthode est utilisée pour récupérer la vitesse actuelle du fauteuil.

Renvoie

La vitesse actuelle du fauteuil.

2.2.1.7 Q_DECL_EXPORT int getVirtualJoystickPositionX (QSerialPort * *port*)

Cette méthode est utilisée pour récupérer la position en abscisse du joystick virtuel du fauteuil. Cette information correspond à la position en abscisse que l'utilisateur devrait donner au joystick pour suivre une trajectoire optimale calculée par le fauteuil (pour éviter un obstacle par exemple).

Renvoie

La position en abscisse du joystick virtuel du fauteuil.

2.2.1.8 Q_DECL_EXPORT int getVirtualJoystickPositionY (QSerialPort * *port*)

Cette méthode est utilisée pour récupérer la position en ordonnée du joystick virtuel du fauteuil. Cette information correspond à la position en ordonnée que l'utilisateur devrait donner au joystick pour suivre une trajectoire optimale calculée par le fauteuil (pour éviter un obstacle par exemple).

Renvoie

La position en ordonnée du joystick virtuel du fauteuil.

Index

- bluetooth.cpp, [3](#)
 - getBatteryLvl, [4](#)
 - getJoystickPositionX, [4](#)
 - getJoystickPositionY, [4](#)
 - getMaximumSpeed, [4](#)
 - getProfile, [4](#)
 - getSpeed, [4](#)
 - getVirtualJoystickPositionX, [4](#)
 - getVirtualJoystickPositionY, [5](#)
 - main, [5](#)
- bluetooth.h, [5](#)
 - getBatteryLvl, [5](#)
 - getJoystickPositionX, [5](#)
 - getJoystickPositionY, [6](#)
 - getMaximumSpeed, [6](#)
 - getProfile, [6](#)
 - getSpeed, [6](#)
 - getVirtualJoystickPositionX, [6](#)
 - getVirtualJoystickPositionY, [6](#)
- getBatteryLvl
 - bluetooth.cpp, [4](#)
 - bluetooth.h, [5](#)
- getJoystickPositionX
 - bluetooth.cpp, [4](#)
 - bluetooth.h, [5](#)
- getJoystickPositionY
 - bluetooth.cpp, [4](#)
 - bluetooth.h, [6](#)
- getMaximumSpeed
 - bluetooth.cpp, [4](#)
 - bluetooth.h, [6](#)
- getProfile
 - bluetooth.cpp, [4](#)
 - bluetooth.h, [6](#)
- getSpeed
 - bluetooth.cpp, [4](#)
 - bluetooth.h, [6](#)
- getVirtualJoystickPositionX
 - bluetooth.cpp, [4](#)
 - bluetooth.h, [6](#)
- getVirtualJoystickPositionY
 - bluetooth.cpp, [5](#)
 - bluetooth.h, [6](#)
- main
 - bluetooth.cpp, [5](#)