

The background of the slide features a large, abstract shape composed of overlapping circles and segments in various shades of blue, ranging from light sky blue to a deep navy blue. The shape is positioned on the left side of the slide, leaving the right side for text.

RobotQt

Primeiras idéias

Tela principal

Abre a aba do editor

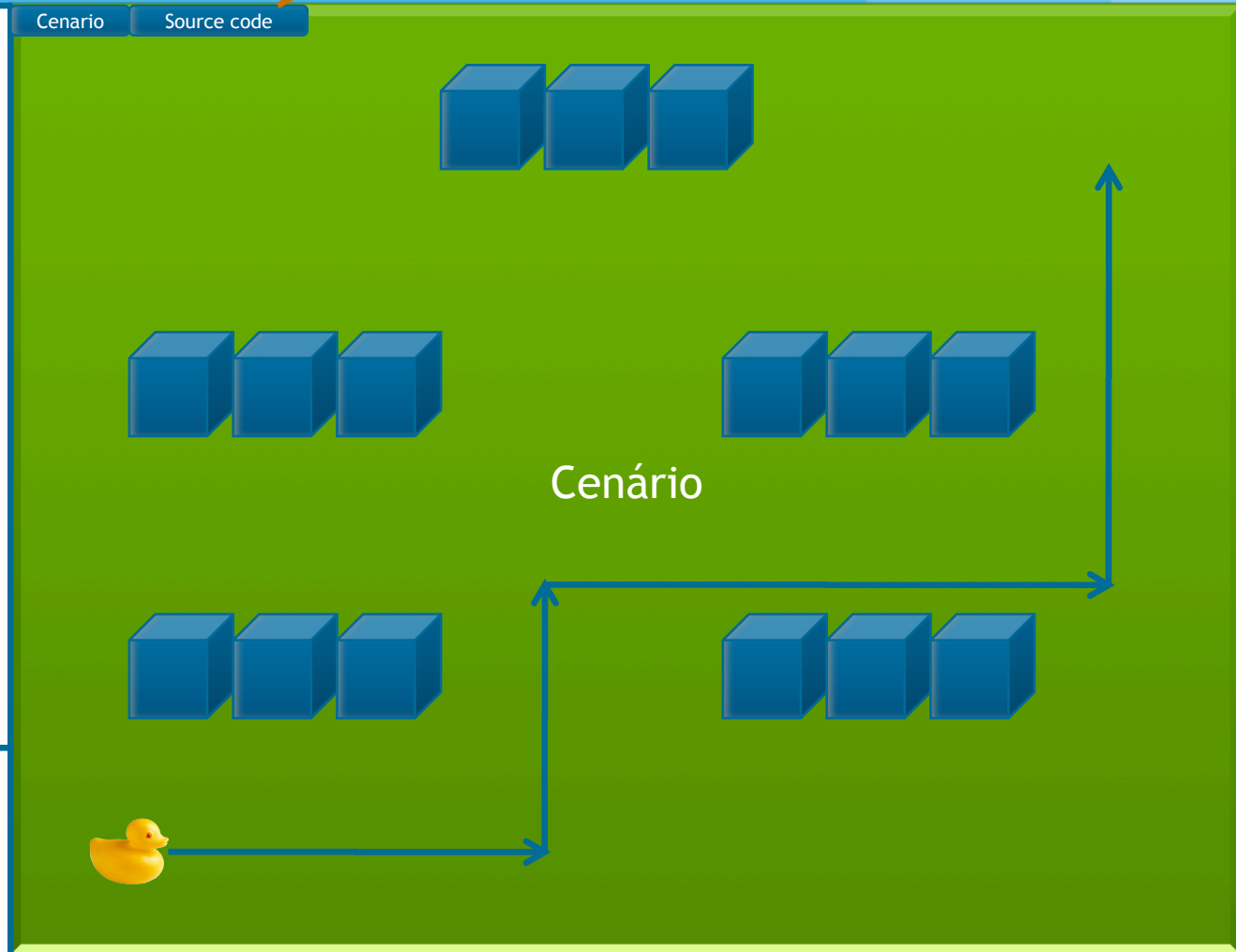
+ sensors
--+ ultra sound
--- front
--- range 15m
--- frequency 50khz
+ infra red
--- front
--- range 1 meter
+ motors
--+ servo
--- hand
--+ step
--- 30 degrees
--- 7 times per second

Informações do
robô(double
click abre janela
de editar
controles)

- Added servo motor
- Added infra red
- Changed infrared sensor for 1m
long
- Etc etc

Cenário

Source code



Lógica dos sensores (exemplo)

Sensor(Classe mãe)

Identificação	Nome	Local de aplicação no robô
---------------	------	-------------------------------



Ultra-som

Frequência	Alcance
------------	---------

Lógica dos motores (exemplo)

Motor(Classe mãe)

Identificação	Nome	Local de aplicação no robô
---------------	------	-------------------------------



Motor de passo

Grau de giro	Velocidade	Modo de operação
--------------	------------	------------------

Observações

- Mesmo se os motores e sensores tiverem o mesmo tipo de classe mãe, eu acho que seria melhor separa-los por questão de organização.
- Palpitem na tela principal.. Precisamos fazer bem focada em usabilidade! Que é o que pega hoje em dia..
- Lembrando que queremos fazer o mais simples possível para agora. E funcional ao máximo, para a versão 1.0(como já foi enviado um e-mail explicando).
- Lembrando que vamos codificar pensando no futuro do projeto
- O que vocês acham de fazer suporte multi-lingua para agora? É possível com o qt language