La partie IHM est pour le moment composée de 2 fichiers :

* uart.py : gère la lecture/ecriture du port serie
* windows.py : affichage graphique, traitements des données, affichage des résultats

il faudra importer les bibliothèques nécessaires

le fichier windows n’est pas fini car nous n’avions pas la carte elec pour effectuer le moindre test, de plus, par manque de temps, les fenêtres n’ont pas été entièrement pensées.