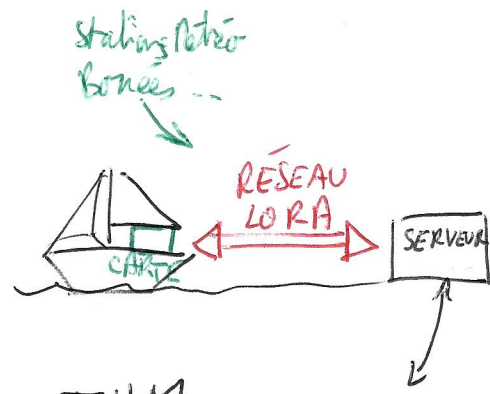


# Proposition d'étapes de réalisation de l'IHM

rédacteurs: Lpi, Lpe

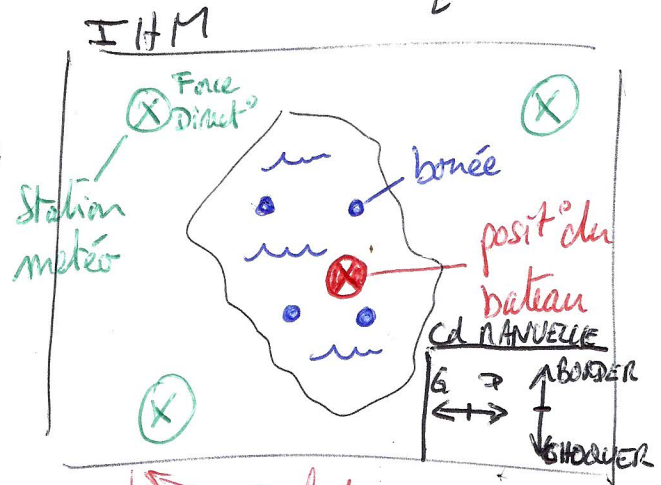


## 1. Communication IHM <> SERVEUR

**Objectif:** valider la communication de l'IHM avec le serveur en affichant des données simples.

- afficher sur l'IHM la géographie du lieu, la position des bouées et des stations météo.
- afficher la force du vent et sa direction à coté des stations météo.
- Commandes directes de la position de la barre et du servotreuil en mode manuel.
- Afficher la position du bateau

+ Validation

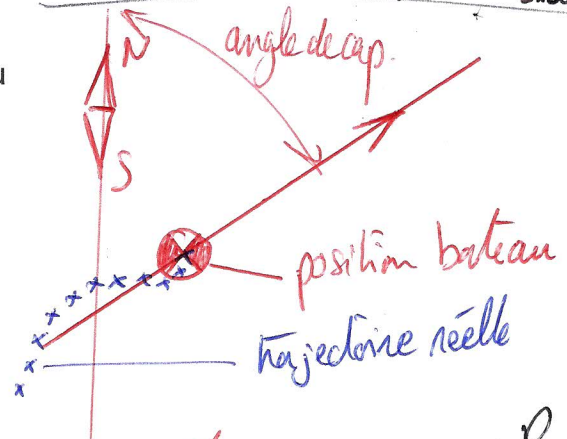


## 2. Tenir un cap

**Objectif:** A partir d'une position connue du bateau, piloter automatiquement une direction de navigation par rapport au Nord magnétique (cap)

- renseigner l'angle de cap à tenir + sens de navigation
- visualiser la trajectoire de consigne et la position réelle du bateau

+ Validation

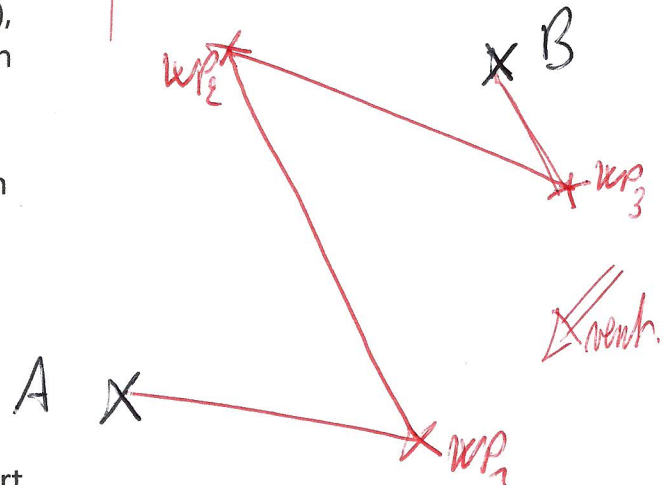


## 3. Définir des waypoints

**Objectif:** A partir d'une position connue du bateau (point A), découper la trajectoire en plusieurs bords, pour atteindre un point B dont la position est également connue (renseignée par l'utilisateur de l'IHM).

- Les points de virement de bord sont définis par la position des waypoints intermédiaires, calculés par l'IA.
- L'utilisateur renseigne lui même la position du point B.

+ Validation



## 4. Gestion complète de la course

**Objectif:** A partir de la position du bateau au point de départ de la course, l'IA doit positionner tous les waypoints permettant de réaliser le parcours de course (défini par la position des bouées et de la ligne d'arrivée).

