

```
#ifndef ROBOT_H
#define ROBOT_H

#include <QObject>
#include <QtNetwork>

class Robot : public QThread
{
    Q_OBJECT
public:
    Robot();
    enum Moteur {MoteurA, MoteurB, MoteurC};
signals:
    void alerte(QString);
private:
    QString hexa2(int decimal);
    QString hexa4(int decimal);
protected:
    void playTone(int frequence, int duree);
    void demarrerMoteur(Moteur moteur, int vitesse);
    void arreterMoteur(Moteur moteur);
    void initialisationCapteurs();
    bool finDeCourse();
    int distance();
private slots:
    void connexion()      { alerte("Connexion au serveur"); initialisationCapteurs(); }
    void deconnexion()   { alerte("Déconnecté du serveur"); }
    void erreur()        { alerte("Problème de connexion au serveur"); }
    void reponse();
public slots:
    void seConnecter(QString adresse);
    void seDeconnecter();
protected:
    QTcpSocket service;
    QTextStream flux;
    QString requete;
    QString resultat;
    bool reception;
};

#endif // ROBOT_H
```