**Klantenvereisten**

De klant verwacht een apparaat dat zelfstandig branden kan detecteren en die kan blussen. Hiervoor moet het de exacte locatie van de brand kunnen vaststellen en de arm in de juiste richting richten (horizontale rotatie). Waarna het de tweede arm beweegt om de hoek zodanig te krijgen dat het water op de exacte locatie van de brand terecht komt (verticale rotatie). Het apparaat moet water vanuit een jerrycan in de richting van de brand spuiten en zelf stoppen wanneer de brand geblust is. Alles moet automatisch werken, maar er moet ook een manuele override zijn waarbij de het apparaat volledig manueel kan worden bestuurd en uitgeschakeld. Al dit moet gebeuren in communicatie met een PC.

**Ontwerpspecificaties**

* Moet brand detecteren en blussen in rechthoek van 7m x 6m op 3m afstand
* Maximale uitwijking horizontaal: 90°
* Maximale uitwijking verticaal: (nog te bepalen volgens hoogte robot) --> min. afstand is 3m, max. afstand is 10,44m
* Minimale spuitdruk: …
* Hoeveelheid water per blussing: (wordt nog bekend gemaakt, foutenmarge nog inrekenen)
* Hoeveelheid beschikbaar water: 10L
* Elektronica afgeschermd van water
* Massa robot:

Nog een beetje aanvullen volgens welke materialen we beschikbaar zullen hebben