|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Interface com o usuário | Arquitetura, Base de conhecimento, Bibliotecas. | F/F |
| Interface em python tanto no cliente como no robô | Arduino, Raspberry PI/ Orange PI Win, Opencv, Python 3.5, Numpy, Imutils, Picamera |  |
| Entradas | Fornecedores | Saídas |
| Vídeo capturado pela câmera do computador e áudio. |  | Vídeo captado pela câmera do robô e áudio. |
| Conexão |
| Conexão WiFi (IEEE 802.11) |