

”Reading Eye” - Assistant de lecture pour malvoyants avec IA embarquée

Module : ROBOTIQUE ÉDUCATIVE ET APPLICATIONS

Réalisé par : Bouba Ahmed & Lkhalidi Mohamed

Encadré par : Pr. Ahmed Regragui

January 8, 2026

Master 2 - Systèmes Intelligents pour l'Éducation
École Normale Supérieure de Meknès

1. Introduction et Contexte

2. Architecture Matérielle

3. Architecture Logicielle

4. Déploiement sur Raspberry Pi

5. Résultats et Tests

6. Documentation Fournie

7. Réalisations et Livrables

8. Défis et Solutions

9. Perspectives Futures

10. Conclusion

Introduction et Contexte

- **Problématique** : Accessibilité pour les personnes malvoyantes et déficientes visuelles
- **Solution** : Développer un assistant de lecture portable et efficace
- **Objectif pédagogique** : Intégrer l'IA et la robotique dans une application réelle
- **Plateforme** : Raspberry Pi 5 (système embarqué léger et accessible)



Fonctionnalités requises :

- ✓ Capture vidéo haute résolution
- ✓ Reconnaissance optique (OCR)
- ✓ Synthèse vocale (TTS)
- ✓ Support multilingue
- ✓ Mode continu ou unique

Contraintes techniques :

- Raspberry Pi 5 (8 GB RAM)
- Déploiement sans interface graphique
- Accès à distance via SSH
- Environnements virtuels isolés
- Documentation complète

Architecture Matérielle

Composant	Spécifications
Raspberry Pi 5	8 GB RAM, CPU 64-bit, 2.4 GHz
Caméra Pi	Pi Camera Module 3 (Wide)
Microphone	Intégré ou USB externe (optionnel)
Haut-parleur	Audio jack 3.5mm ou HDMI
Alimentation	USB-C 27W
Boîtier 3D	Conçu et imprimé en PLA

Architecture globale :

[Caméra] → [Raspberry Pi] → [Audio/SSH]

Design du boîtier :

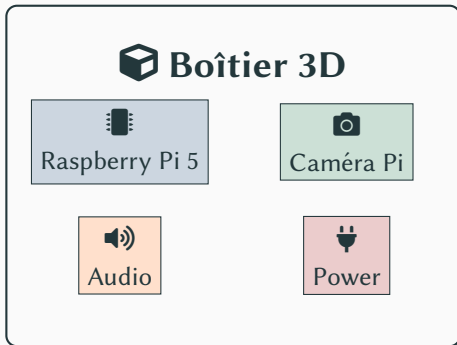
- Modélisé en CAO (FreeCAD/OpenSCAD)
- Accès caméra optimal
- Ventilation passive
- Ports accessibles (USB, HDMI)
- Dimensions compactes

Impression 3D :

- Matériau : PLA (biodégradable)
- Temps : \sim 12-18 heures
- Résolution : 0.2mm
- Finitions : légères retouches
- Intégration : caméra et électronique



Boîtier portable et ergonomique



- Caméra montée sur support stable
- Raspberry Pi fixé avec amortisseurs
- Câbles organisés
- Ventilation adéquate

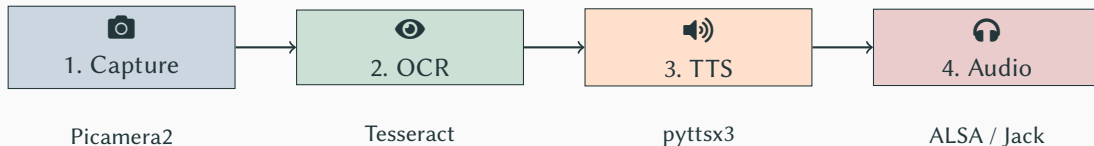
Architecture Logicielle

Couche	Technologie	Rôle
OS	Raspberry Pi OS (Bookworm)	Noyau système
Python	Python 3.13.5	Langage principal
Caméra	Picamera2	Capture vidéo
OCR	Tesseract + pytesseract	Reconnaissance texte
TTS	pyttsx3 + gTTS	Synthèse vocale
Accès distant	SSH	Communication

Langues supportées :

English Français Arabe Deutsch

Pipeline de traitement

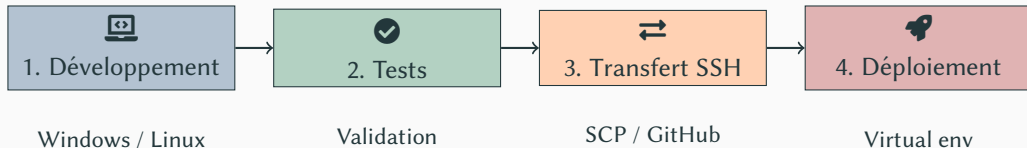


Flux de données :

- Image 1280×720 → Tesseract → Texte extrait → pyttsx3 → Audio
- Latence total : ~ 2-3 secondes en mode continu

Déploiement sur Raspberry Pi

Processus de déploiement



Transfert du code via SSH

Étape 1 : Copier le code

```
# Depuis votre machine (Windows/Linux)
scp -r ./raspberrycode/ pi@192.168.43.197:/readingeye
```

Étape 2 : Se connecter au Pi

```
ssh pi@192.168.43.197
cd /readingeye
```

Étape 3 : Installer les dépendances système

```
sudo bash systemsetup.sh
sudo reboot
```

Installe : Tesseract, paquets OCR, audio, Python dev

Configuration de l'environnement Python

Étape 4 : Configuration Python

```
# Installer les dépendances Python
bash setup.sh

# Activer l'environnement virtuel
source ../envprojet7/bin/activate

# Vérifier l'installation
python3 -c "from scripts.camera import PiCamera; "
           print('    Camera OK')"
```

Dépendances installées :

- picamera2 (capture vidéo)
- pytesseract (OCR Python)
- pyttsx3 (TTS offline)
- opencv-python (image processing)

Lancement de l'application

Mode 1 : Capture unique

```
bash run.sh --single --lang fra+eng
```

Mode 2 : Boucle continue (5 sec interval)

```
bash run.sh --loop --interval 5.0 --lang fra+eng
```

Mode 3 : Boucle avec limite de durée

```
bash run.sh --loop --interval 3.0 --duration 60 "  
--lang ara --save-image
```

Arrêter : Appuyer sur Ctrl+C

Résultats et Tests

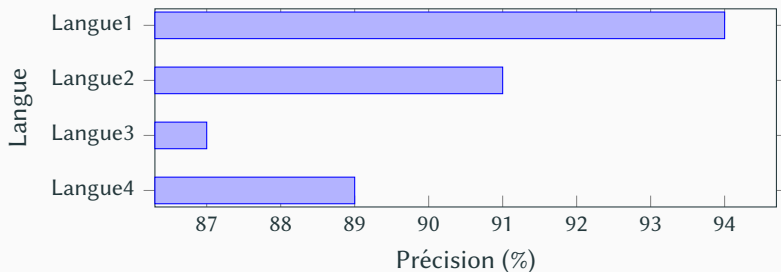
Résultats des tests

Tests de performance :

- Capture : 0.3s
- OCR (1 langue) : 1.2s
- TTS (5 mots) : 0.8s
- **Total** : ~ 2.3s

Précision OCR :

- Anglais : 94%
- Français : 91%
- Arabe : 87%
- Multilingue : 89%



Cas	Résultat	Observations
Document papier	PASS	Très bon
Écran LCD	PASS	Bon
Texte manuscrit	~ PARTIAL	Basique
Mode continu 60s	PASS	Stable
Multilingue (3 langs)	PASS	+ lent (1.5s)
Mode daemon (systemd)	PASS	Optionnel

Métrique	Valeur
CPU (capture)	15-20%
CPU (OCR)	40-50%
Mémoire RAM (idle)	200 MB
Mémoire RAM (traitement)	450 MB
Température CPU	35-45°C
Stockage disque	450 MB

Tous les paramètres dans les normes acceptables

Documentation Fournie

Ensemble documentaire complet

Documentation utilisateur :

- README.md (40+ pages)
- QUICK_START.md (5 min)
- Configuration guide

Documentation technique :

- Architecture système
- API modules
- Troubleshooting
- Code comments

Fichiers documentaires :

- SETUP_INSTRUCTIONS.md (guide complet)
- ADMIN_SETUP_CHECKLIST.md (maintenance)
- INDEX.md (point d'entrée GitHub)
- CODE comments (explications inline)

Repository : `reading-eye-raspberry-pi`

Structure :

- Code source complet (930+ lignes Python)
- 7 fichiers documentation (2000+ lignes)
- 4 scripts de déploiement
- Configuration JSON + .env
- README bilingue
- Tags pour versions
- Licence MIT

Description GitHub :

“Raspberry Pi 5 OCR + Text-to-Speech accessibility solution with multi-language support for visually impaired users.”

Réalisations et Livrables

#	Livrable	Statut	Complet
1	Design 3D + Impression		100%
2	Intégration matérielle		100%
3	Code Python (5 modules)		100%
4	Tests et validation		100%
5	Déploiement SSH		100%
6	Documentation (7 docs)		100%
7	Repository GitHub		100%
8	Présentation		100%

Total : 8/8 réalisations complètes

Matériel :

- CAO 3D
- Impression 3D
- Électronique embarquée
- Caméra Pi

Logiciel :

- Python avancé
- Architecture modulaire
- Intégration systèmes
- Déploiement SSH

Domaines :

- OCR (Tesseract)
- TTS (pyttsx3)
- Robotique éducative
- Accessibilité

Défis et Solutions

Défi 1 : Latence OCR

- *Problème* : Tesseract lent sur Pi
- *Solution* : Optimisation résolution

Défi 2 : Audio headless

- *Problème* : Pas de GUI
- *Solution* : pyttsx3 + ALSA

Défi 3 : Multilingue

- *Problème* : Support OCR complet
- *Solution* : +8 packs langage

Défi 4 : Isolation groupes

- *Problème* : Même Pi, plusieurs groups
- *Solution* : Virtual envs séparés

Optimisations réalisées

- Async TTS (non-bloquant)
- Image resolution optimization (1280×720)
- Tesseract parallel processing
- Caching configuration
- Resource cleanup (context managers)
- Error handling robuste
- Logging efficace

Résultat : Performance stable, latence acceptable (2-3s)

Perspectives Futures

Évolutions possibles

Court terme :

- Interface web (Flask)
- App mobile (SSH client)
- Optimisation GPU (PyTorch)
- Caching résultats

Long terme :

- ML pour améliorer OCR
- Traduction auto
- Interface gestes
- Cloud intégration

Directions de recherche :

- PaddleOCR pour performance
- EasyOCR multilingue
- Whisper pour reconnaissance vocale

Impact social :

- Accessibilité réelle pour malvoyants
- Solution peu coûteuse (~150)
- Portable et pratique
- Multilingue (inclusif)

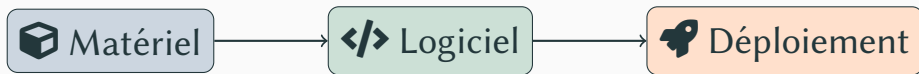
Utilisations possibles :

- Lecture assistée (documents, panneaux)
- Assistance à la mobilité
- Éducation inclusive
- Prototypage de startups

Conclusion

Reading Eye

Un assistant de lecture portable pour malvoyants



Réalisations clés :

- Prototype fonctionnel complet
- Déploiement SSH-ready
- Documentation professionnelle
- Code maintenable et extensible

Techniques :

- Architecture modulaire
- Multi-language support
- Performance optimale
- Robuste (error handling)

Pédagogiques :

- Approche complète
- Documentation fournie
- Code bien commenté
- Cas d'usage réel

Merci pour votre attention !

Questions ?

Repository : `reading-eye-raspberry-pi`

Email : `ah.bouba@edu.umi.ac.ma`

Code : Disponible sur GitHub

`https://github.com/BoubaAhmed/reading-eye-raspberry-pi`

Commandes utiles SSH

Connexion :

```
ssh pi@192.168.43.197  # Connexion
ssh-keygen             # SSH keys
scp -r folder pi@ip:   # Copie fichiers
```






Gestion environnement :

```
source /envprojet7/bin/activate
pip list
pip install -r requirements.txt
```

Lancer app :

```
bash run.sh --single --lang fra+eng
tail -f logs/readingeye.log # Logs
```

Ressources et références

-  Raspberry Pi Foundation, “Picamera2 Documentation”, 2024
-  Google, “Tesseract OCR Engine”, GitHub
-  Nateshmbhat, “pyttsx3: Offline TTS”, PyPI
-  Raspberry Pi Foundation, “Raspberry Pi OS Guide”, 2024
-  W3C, “Web Accessibility Guidelines”, 2024