

None

Dictionnaire de données

Capteur x : position x par rapport à un référentiel de la pression détectée Capteur y : position y par rapport à un référentiel de la pression détectée Poids : poids de l'objet détecté par le capteur de pression
DetectionSol : évènement pression détectée

AllumerLaser : évènement d'activation du laser deltaT : temps d'allumage du laser Laser Tête et Phi : angles pour la cible du laser

DetectionRadar : évènement détection par le radar Radars tête et Phi : angles détectés par les radars pour la position de l'insecte d : distance détectée par le radar entre le radar et l'insecte

Echantillon Signal : échantillon donné par le micro du bruit enregistré de l'insecte

Robot balayeur x et y : coordonnées à nettoyer Balayer : évènement ordonnant le balayage au robot Fini : évènement envoyé par le balayeur pour indiquer la fin de balayage

AllumerTaser : évènement d'activation du taser deltaV : tension électrique indiquée pour éradiquer la bête taser tête et phi : angles pour le tir

Appuyer : évènement allumage ou extinction du système

None