

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 Têta et Phi : angles pour la cible du laser

DetectionRadar : évènement détection par le capteur infrarouge Image : image vue par le capteur infrarouge

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 teta et phi : angles pour le tir

Appuyer : évènement allumage ou extinction du système

None