***Raspberry*** :

- L’ordinateur/tablette-smartphone devront être contrôler par intranet et écran tactile en hdmi.

- Le rasberryPI3 devra contenir Apache/PI4Java/I2C/java DB pour piloter en filaire le robot et la caméra et connexion a un RJ45 et une borne wifi.

***Alimentation***:

- L’alimentation Secteur 220V pour alimenter les moteurs pas a pas et le Raspberry.

***Robot***:

- Un axe horizontal et vertical de 80 Cm contrôler par des moteurs pas à pas.

- L’axe de profondeur qui sera de 40Cm avec l’axe vertical comme centre soit 20 Cm de cotée.

***Interface graphique***:

- Elle devra pouvoir piloter le robot via les moteurs pas à pas situer à l’extrémité des axes du robot.

- Changer le volume d’écoute du micro via java ou ajax.

- Crée des positions préenregistre via les préférences qui pilote les moteurs pas à pas.

- Réinitialisation de la caméra et des préférences via java qui pilotera les moteurs pas à pas.

- Allumer la caméra et le laser grâce a un Boolean situer dans le code Java.