InMoov :

Carte d’alimentation centralisée :

* Arduino Méga Gauche
* Arduino Méga Droite
* Raspberry Central
* Arduino Nano

Arduino Nano(Gestion par FreeRTOS) :

* Syncronisation Vocale
* Gestion du servo moteur bouche.
* Gestion Néo pixels estomac

Arduino Méga Droite :

* Gestion des servos épaule droite
* Gestion servos bras droit
* Gestion capteurs de pression des doigts droit
* Gestion des servos rolling droite/gauche de la tête.
* Remonté des informations

Arduino Méga Gauche:

* Gestion des servos épaule gauche
* Gestion servos bras gauche
* Gestion capteurs de pression des doigts gauche
* Gestion du servo haut/bas de la tête.
* Gestion du servo gauche droite de la tête.
* Gestion des servos X/Y des yeux.

RPI :

* Vision par caméra (Open CV)
* IA
* Mode Shadow(Kinect)
* Gestion et traitement de l’alim
* Commande vocal

Carte de gestion d’alimentation :

* Régulateur de tension (Li-Po)
* Fusible alimentation
* Alimentation par domino à l’extérieur
* Affichage tension et ampérage
* Diode anti retour sur les sortie d’alim
* Gestion de la recharge
* Signal information accu faible
* Bouton gestion de mode de la MAE (3 boutons -> SHADOW, AUTO, ANDROID)

MAE Principal :

* Capteur de présence PIR : CAP\_PRES
* Bouton :
  + SHADOW = B1
  + AUTO = B2
  + ANDROID = B3
* Commandes vocales : Mode vocale MAE
  + Commande vocal SHADOW = CO\_VOC\_1
  + Commande vocal AUTO = CO\_VOC\_2
  + Commande vocal ANDROID = CO\_VOC\_3
* Etats :

|  |  |
| --- | --- |
| Etats | Description |
| INIT |  |
| IDLE |  |
| AUTO |  |
| SHADOW |  |
| ANDROID |  |

* Etat de transitions :

|  |  |
| --- | --- |
| Transition | Condition |
| 1 | (B3 | CO\_VOC\_3)& (STATE==SHADOW) |
| 2 | (B1 | CO\_VOC\_1)&  (STATE==ANDROID) |
| 3 | (B2 | CO\_VOC\_2)&  (STATE==ANDROID) |
| 4 | (B3 | CO\_VOC\_3)& (STATE==AUTO) |
| 5 | (B1 | CO\_VOC\_1)&  (STATE==AUTO) |
| 6 | (B2 | CO\_VOC\_2)&  (STATE==SHADOW) |
| 7 | CAP\_PRES |
| 8 |  |
| 9 |  |
| 10 |  |
| 11 |  |
| 12 |  |
| 13 |  |