**Objectifs de la première version du projet**

# Gestion du passage du véhicule

## Capture du temps de coupure du laser

Pour la première version du projet, Lucas se charge de la mise en place de l’ESP 32 afin de capturer le temps de coupure du laser afin d’obtenir le temps de passage du véhicule pour une seule barrière. Ce qui permettra pour la suite de faire un autre système similaire pour obtenir le temps entre les 2 barrières qui permettra d’obtenir la vitesse du véhicule sa longueur etc… Ce temps sera transmis au serveur web afin que cette valeur puisse être exploitée.

## Capture d’une image de ce véhicule

Pour la première version du projet, Grégory se charge de la mise en place d’une caméra reliée à une Raspberry. Celle-ci permettra lors de la détection d’une coupure d’une barrière de prendre une photo de ce véhicule. Celle-ci sera transmise au serveur Web afin que ce dernier l’enregistre dans un répertoire dédié.

# Gestion du serveur Web

## Mise en place du serveur web et de la base de données

Pour la première version du projet, Baptiste se charge de la mise en place d’une base de données simplifiée permettant de stocker le temps de coupure du laser enregistré par le mini système de Lucas. Ainsi que le nom de la photo associé au véhicule permettant de retrouver dans le répertoire d’image la photo associée au bon véhicule.

## Création du site web

Pour la première version, Guillaume se charge de la création d’un site web assez simple suivant le modèle MVC pour afficher les données stockées dans la base de données tel que le temps de coupure du laser. Le site web permet également d’afficher la photo de chaque véhicule enregistré dans la base de données. Ce site contiendra au moins un onglet historique ainsi qu’un onglet « Dernière mesure »