Système IA Portable d'Assistance Environnementale

Pour les malvoyants — adaptable à la canne ou portable sur le torse

Introduction

Un système d'assistance environnementale, conçu spécifiquement pour les personnes malvoyantes.

- Modalités de portage :
 - Intégré ou fixé sur une canne blanche
 - Ou porté discrètement sur le torse
- Fonction principale :
 - o Identifier en temps réel les obstacles et éléments environnementaux (escaliers, passages piétons, etc.).
 - Transmettre ces informations par synthèse vocale

Architecture du Système (1/2)

Matériel (Hardware)

- Cerveau du système : Raspberry Pi 5
- **Œil du système** : Module caméra Raspberry Pi 3
- **Alimentation**: Batterie portable

Application Mobile (Software)

- Plateforme : Application Android
- Fonctionnalité principale : Synthèse vocale hors ligne(TTS)
- Format d'échange : JSON

Architecture du Système (2/2)

Intelligence Artificielle (IA)

- Modèle de vision : YOLOv11n (optimisé pour la détection en temps réel)
- Moteur d'inférence : NCNN (exécution accélérée sur Raspberry Pi)

Communication

- Connexion: Wi-Fi
- Protocoles envisagés :
 - 1. MQTT (léger, idéal pour l'IoT)
 - 2. WebSocket (communication bidirectionnelle temps réel)
 - 3. **HTTP** (simplicité de déploiement)

Limitations du Système Actuel

- 1. Poids et encombrement
 - Solution envisagée : Optimisation de l'ergonomie
- 2. Temps de réaction
 - Solutions potentielles:
 - Ajout d'un ESP32 comme coprocesseur de traitement d'image: [Camera -- ESP32 -- Pi 5]
 - Remplacement par NVIDIA Jetson Orin Nano
- 3. Stabilité du système
 - Architecture à renforcer contre les points de défaillance uniques
- 4. Faisabilité du modèle local
 - Question: La puissance de calcul du Pi 5 est-elle suffisante?
- 5. Autonomie énergétique
 - o Défi: Équilibre entre performance, poids et autonomie
- 6. Stabilité de l'image
 - o Problème: Vibrations en milieu extérieur
 - Solutions:
 - Mousses anti-vibrations
 - Portage sur le torse

Merci pour votre attention

Questions?