

- Guide d'utilisation :

Pour utiliser le robot et la caméra, nous devons passer par l'interface WEB qui est simple et claire à utiliser. Cependant, pour que la reconnaissance faciale fonctionne correctement, il est nécessaire qu'une seule personne soit présente devant la caméra à la fois.

- Spécifications techniques :

L'architecture du robot est basée sur un Yahboom équipé d'un Raspberry Pi 4 et d'une caméra intégrée. Les langages et bibliothèques utilisés sont Python, OpenCV, Espeak, Speech_Recognition, numpy, pymysql, pygame ainsi que la bibliothèque Yahboom. Nous avons également utilisé un micro externe car celui intégré n'était pas de très bonne qualité. et nécessitait d'être placé très proche de la source vocale pour que la reconnaissance vocale fonctionne correctement. Finalement, les données ont été stockées sur une carte SD.

