Trucs importants

Localisation du robot

Module GPS pour raspberry PI ?

* Important pour la position en temps réel sur la map
* Encodeur de roues

Communication avec le robot

4G ou radio si impossible. (+ Version Wifi ?)

Capteur obstacle

* Capteur de télémétrie laser DTOF avec Lidar 360° <https://www.kubii.com/fr/modules-capteurs/3727-capteur-de-telemetrie-laser-dtof-avec-lidar-360-3272496311992.html>

Camera :

* Camera à chercher

Châssis du robot

* Roue capable de se déplacer librement <https://fr.aliexpress.com/item/1005004542449949.html>

Bonus :

* Module d’IA pour reconnaissance d’image <https://coral.ai/products/accelerator/> permettrait par exemple de reconnaitre quand la caméra voit un humain et envoyer une alerte et au contraire de ne pas envoyer d’alerte si l’intru est un chat/écureuil par exemple (paramétrable).
* 3 microphones pour détecter l’origine d’un son, ça permettrait d’aller investiguer la source du bruit et possiblement détecter (filmer et alerter/archiver) un intru ou un élément qui serait tombé par exemple sur un chantier pour savoir ce qu’il s’est passé et quand.