

OBJECTIF	DEUX METHODES DE DETECTION DES OBSTACLES	
<p>ROBOT QUI DOIT :</p> <ul style="list-style-type: none"> . Eviter les obstacles en les détectant et réagir de la manière approprier . Avoir un fonctionnement autonome c'est-à-dire ne bénéficier d'aucune aide extérieur une fois démarré 	<p>LIDAR</p> <p>Télémètre qui tourne en permanence permettant de mesurer la distance de l'obstacle le plus éloigné et donc la direction privilégiée</p> 	<p>Capteurs</p> <p>Renvoie une tension correspondant à la distance de l'obstacle le plus proche de son cône d'émission. Nécessité d'utiliser au moins 3 capteurs pour se repérer les obstacles à 180°</p> 