

Cahier des charges

1. La voiture devra être capable d'avancer, reculer et tourner
2. Les capteurs devront être capables de repérer un obstacle et de renvoyer l'information à l'utilisateur (ou à la machine)
3. Associer voiture et capteur pour permettre à la voiture d'éviter un obstacle latéral, et s'arrêter en cas d'obstacle frontal
4. La voiture devra être capable de faire des manœuvres en cas d'obstacle frontal (marche arrière + braquer) et d'obstacle latéral (demi-tour).
5. Utiliser des capteurs plus performants (LIDAR) pour asservir en vitesse la voiture (ralentir progressivement à l'approche d'un obstacle frontal) et permettre une autonomie complète.
6. (Permettre à l'utilisateur de contrôler la voiture grâce à une télécommande) (*selon l'évolution du projet*)