Cahier des Charges

Voiture autonome :

Moteur :

- gestion de la vitesse

direction :

- tourner

capteurs :

- détecte des objets dans 3 dimensions (en priorité dans le plan du mouvement de la voiture, en 2 dimensions donc)

- être capable de détecter des objets suffisamment grands (de l’ordre du cm)

- pour le capteur de route (différent du capteur d’obstacles) : être capable de correctement distinguer une route tracée du reste du chemin

-contrôle le moteur et la direction si obstacle

 - obstacle à droite :

 -ralentissement

 -tourne à gauche

 -obstacle à gauche :

 -ralentissement

 -tourne à droite

 -obstacle devant :

 -manœuvre ?

 -pas d’obstacle :

 -vitesse de croisière

 -tout droit/rejoindre un objectif ?