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 ?