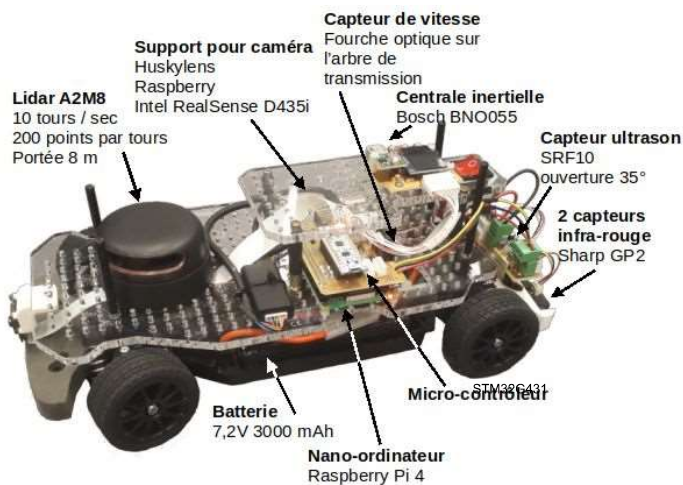


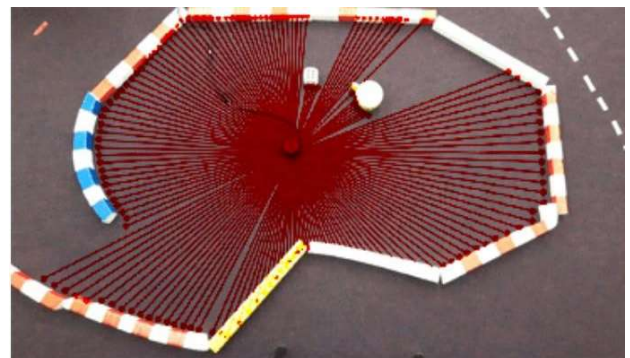
# Commande de Direction par Méthode Tentaculaire

Martin Raynaud, Charlène Surault

## La voiture



## Acquisition des données du lidar

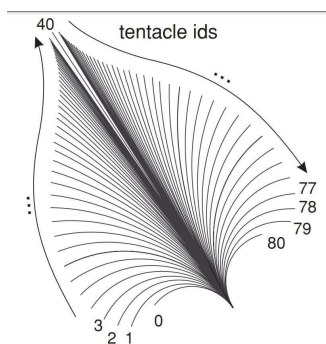


Exemple d'une acquisition sur 360° (1)

## La méthode

### Étape 1

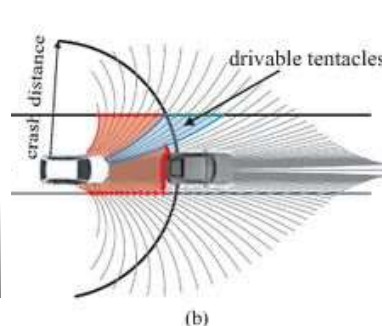
précalcul sur un ordinateur



- Création des tentacles à partir de données mécaniques sur la voiture
- Discretisation point par point des tentacles
- Export des tentacles sous forme de tableau

### Étape 2

calcul en temps réel sur la raspberry



- Récupération des données du lidar sur 200°
- Comparaison des tentacles avec les données du lidar
- Détermination de la trajectoire optimale
- Réglage de la vitesse et de l'orientation de la voiture pour suivre cette trajectoire

Source : *Driving with Tentacles: Integral Structures for Sensing and Motion*