

COURSE DE VOITURES AUTONOMES

Voiture ENSTA



15/04

La voiture

Choix des capteurs



Direction : LIDAR

Marche arrière : Capteur à ultrasons

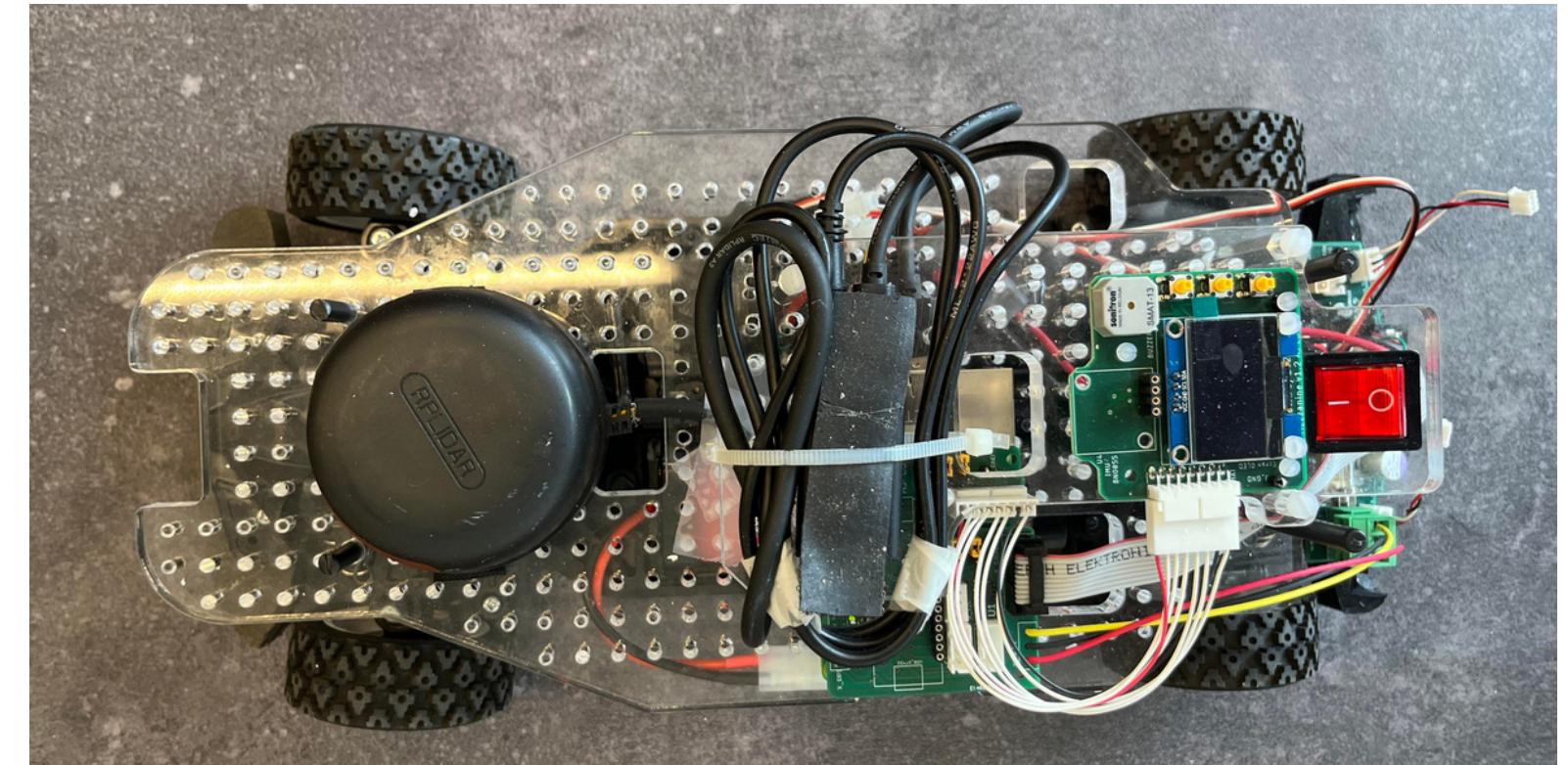
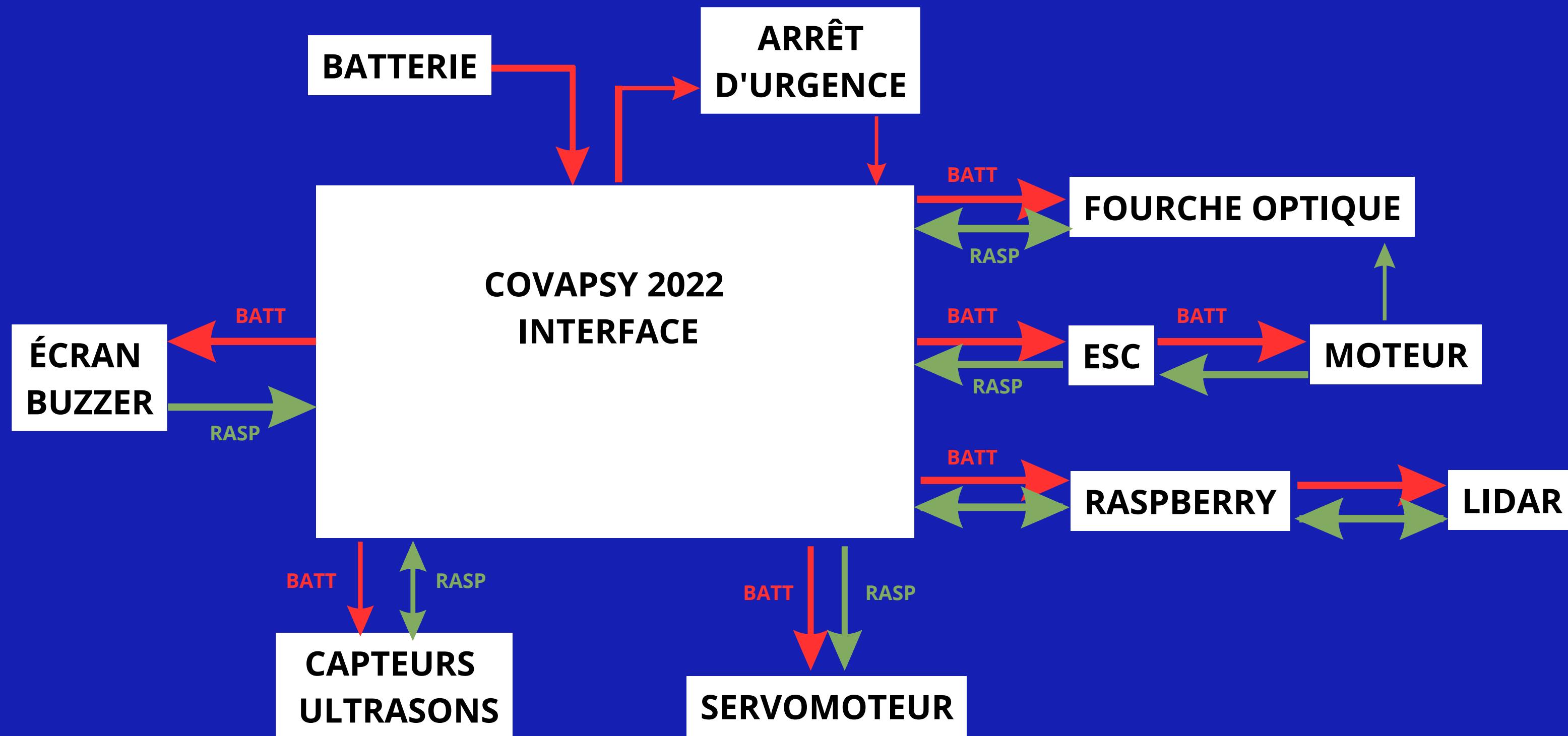
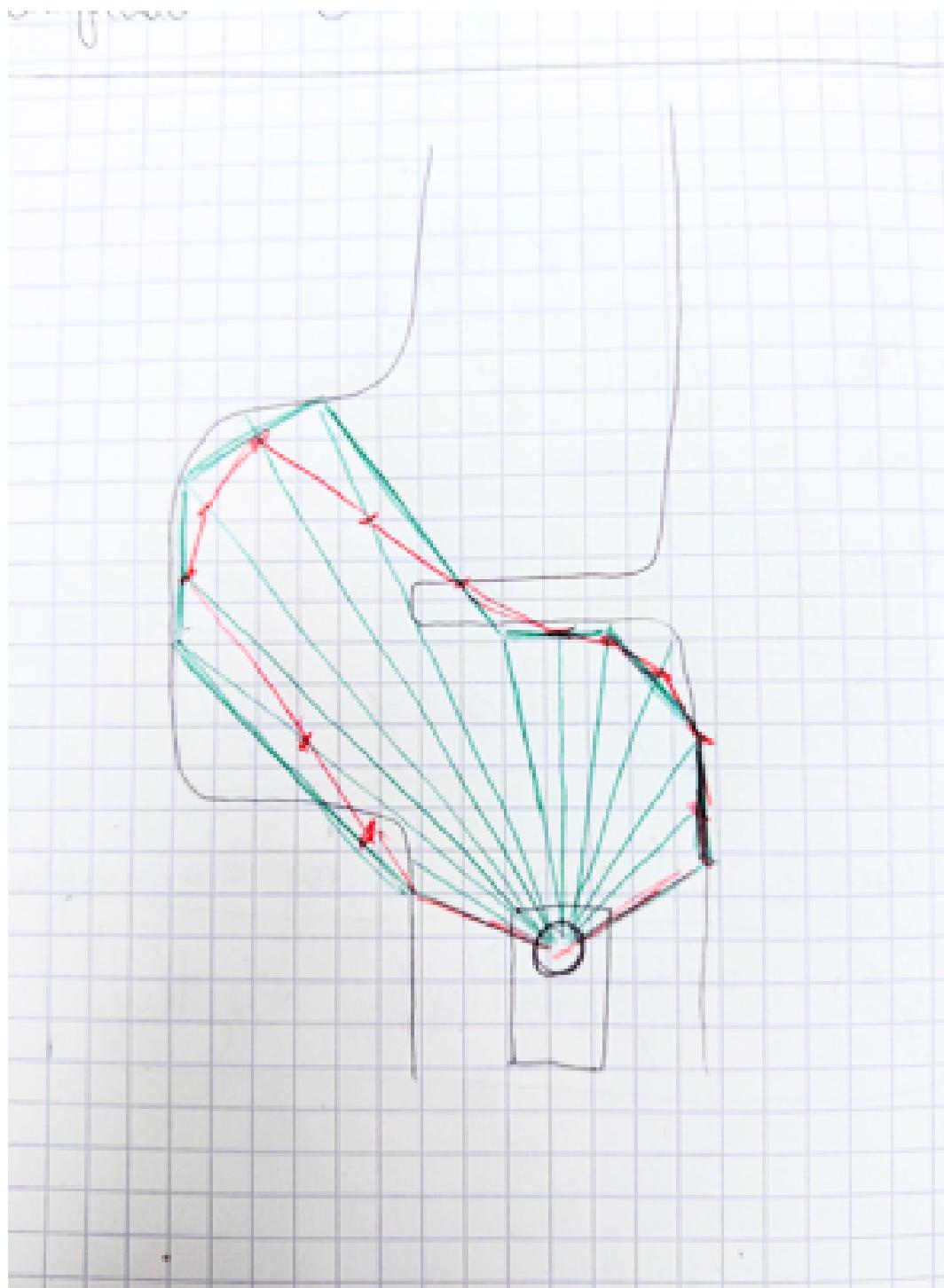


Schéma électronique

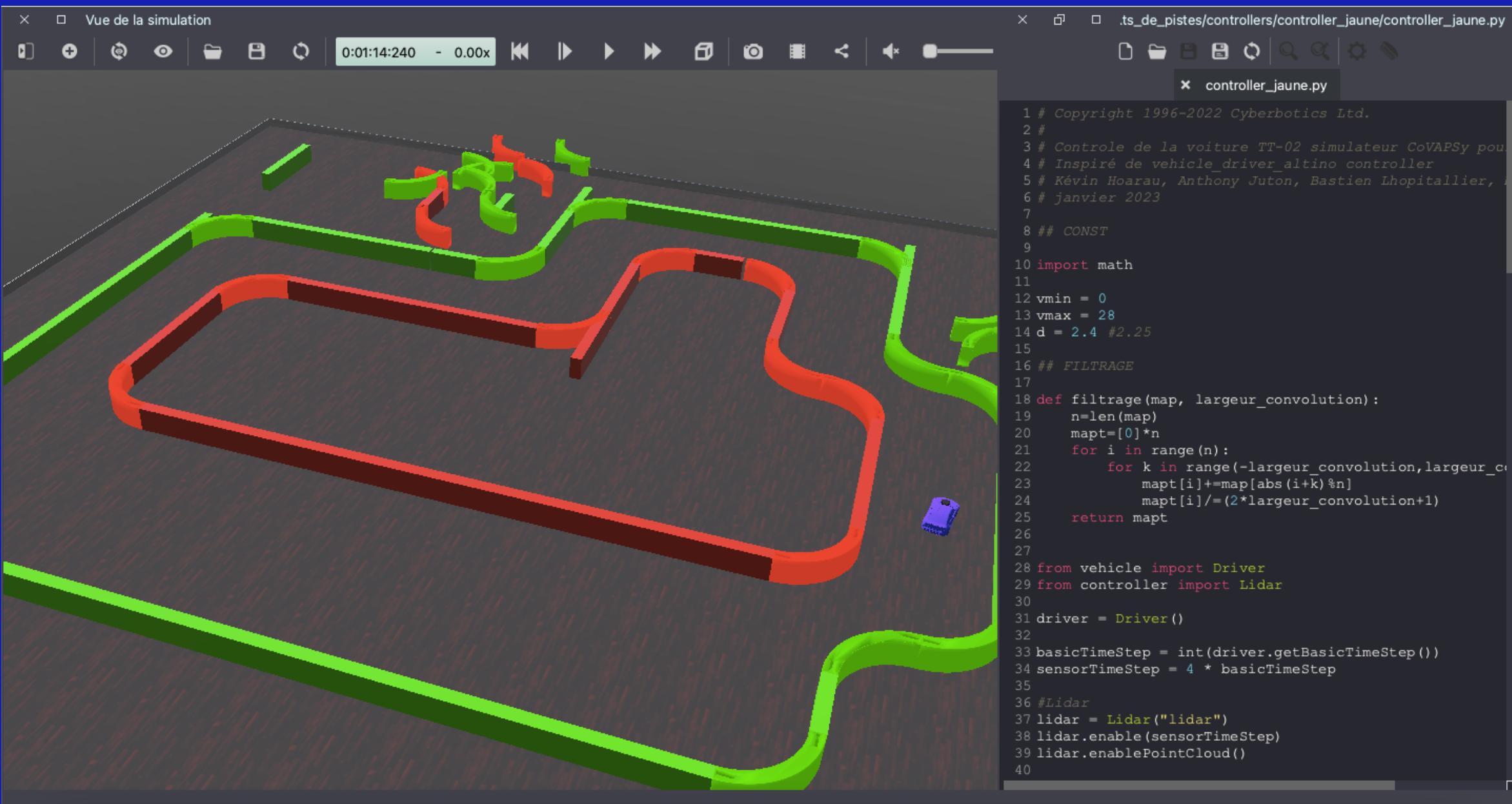


Choix de la direction



**Détermination de la distance la plus élevée
et de la distance la plus faible**

Simulation



Asservissement

