

Carjack

Par

*Antoine Marange, Romain Cosson,
Paul-Alexandre Marengi,
Gauthier Arnaud, Jérémie Lorinet,
Maxence Cumer*



Composants

Châssis : Tamiya TT-02

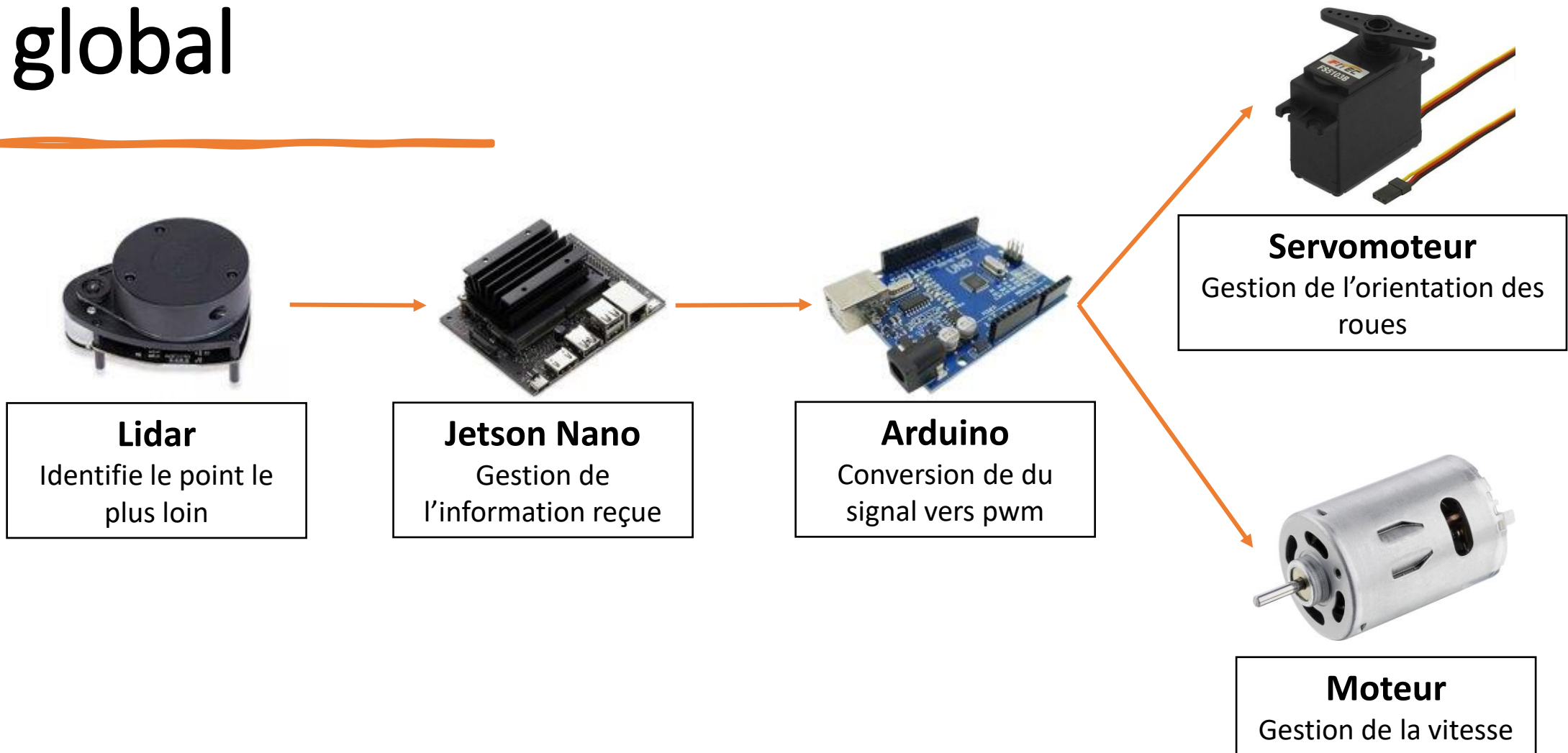
Lidar

Jetson Nano

Arduino

Servomoteur : Reely Servo S-3003

Fonctionnement global



Stratégie

Pondération entre **2 lois de commande** :

- **1ère loi (x0,1)** : Point le plus loin
- **2ème loi (x0,9)** : Si on détecte un mur à moins de 40cm à 135° ou 225° alors on va dans la direction opposée jusqu'à ne plus détecter ce mur

