

ENSTA BRETAGNE

PROJET ROS 4.1

ROS : implémentation du suivi de ligne  
sur une voiture à l'échelle 1/10ème



Colin BAUMGARD

Corentin LEMOINE

Ludovic DIGUET

Antonin LIZÉ

Hamid HACENE

# Table des matières

1	Introduction . . . . .	2
1.1	Le cahier des charges . . . . .	2
1.2	Les pistes envisagées . . . . .	2
2	Structure du projet . . . . .	2
2.1	Lancement du programme . . . . .	2
2.2	Packages . . . . .	2
3	Conclusion . . . . .	3

# 1 Introduction

## 1.1 Le cahier des charges

dolor sit amet

## 1.2 Les pistes envisagées

Lorem ipsum dolor sit amet

# 2 Structure du projet

## 2.1 Lancement du programme

Lorem ipsum dolor sit amet

```
roslaunch TODO
```

## 2.2 Packages

Lorem ipsum dolor sit amet

### Drivers

Lorem ipsum dolor sit amet

### Traitement d'image

Lorem ipsum dolor sit amet

### Contrôleur

Lorem ipsum dolor sit amet

### Traitement d'image

Lorem ipsum dolor sit amet

Exemple latex langage c :

```
__kernel void mandelbrot(__global float2 *q,
__global ushort *output, ushort const maxiter)
{
    int gid = get_global_id(0);
    float nreal, real = 0;
    float imag = 0;
    output[gid] = 0;
    for(int curiter = 0; curiter < maxiter; curiter++) {
        nreal = real*real - imag*imag + q[gid].x;
        imag = 2* real*imag + q[gid].y;
        real = nreal;
        if (real*real + imag*imag > 4.0f)
            output[gid] = curiter;
```

}  
}

### 3 Conclusion

Lorem ipsum dolor sit amet