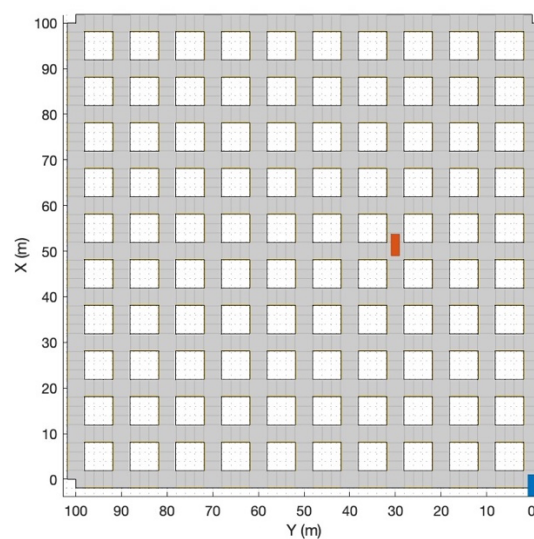


## Descriptif de l'exemple fourni avec l'Automated Driving Toolbox

### Descriptif du script « quadrillage.m »

L'exemple fournit dans ce script représente le quadrillage de la figure ci-dessous. Les routes sont considérées identiques, pas de limitation de vitesse sur aucune route. Cet exemple représente un scénario de livraison d'un colis, dans lequel un véhicule (marqué en bleu dans cet Exemple) se déplace à une vitesse constante (vitesse choisie aléatoirement) jusqu'au point de livraison. Ce dernier étant également choisi aléatoirement dans le quadrillage. Une fois le colis livré, le véhicule bleu fait son chemin de retour jusqu'à point de départ, la simulation s'arrête ainsi.

Un obstacle fixe est ajouté dans cet exemple (il est marqué par le véhicule rouge), la position de cet obstacle est aussi aléatoirement choisie dans le quadrillage. Si le véhicule bleu rencontre l'obstacle sur son chemin, le véhicule s'immobilise.



Ce script fait appel à deux fonctions « distancequadrillage.m » et « motionquadrillage.m ». La première fonction sert à déterminer si un obstacle est présent ou pas, la deuxième fonction permet de déterminer la prochaine position du véhicule.