

**Follow The Gap (FTG) est un algorithme de conduite sans réactif (sans mapping/planning)**

**Input : Lidar Scan**

**Output : Direction (angle)**

**Une de ses variantes Mind The Disparity (MTD) est présenté ici.**

**Présentation de [Follow The Gap](#).**

La stratégie « Follow The Max » ?

Physical Lidar Scan

[0.23, 0.28, 0.89, 0.83, 0.80, ... , 0.29]

↓ *argmax()*

1

↘ *Ok, mais...*



La stratégie « Follow The Max » ?

Physical Lidar Scan

[0.23, 0.28, 0.89, 0.83, 0.80, ... , 0.29]

↓ *argmax()*

1



*Ok, mais... ca va dans le mur.*



## Physical Lidar Scan

[0.23, 0.28, 0.89, 0.83, 0.80, ... , 0.29]



*Repérer les disparités*

[False, True, False, False, False, ... , False]



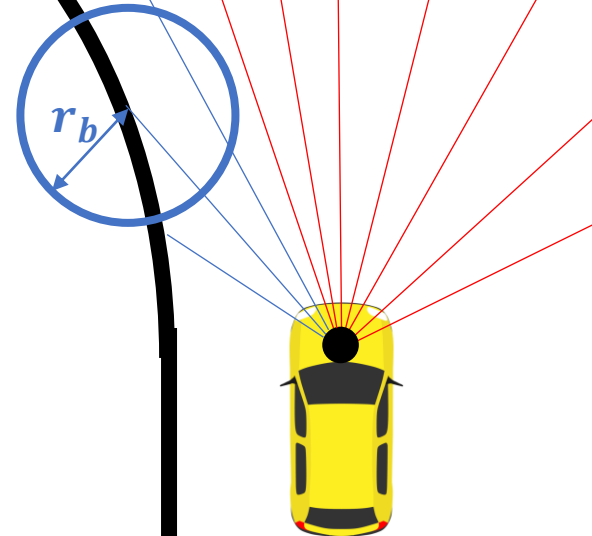
*Ramener les mesures autour de la disparité à  $\min(\text{disparité}, \text{mesure}_i)$ .*

## Virtual Lidar Scan

[0.23, 0.28, 0.28, 0.83, 0.80, ... , 0.29]



*Appliquer la stratégie max sur le virtual lidar scan*



## Physical Lidar Scan

[0.23, 0.28, 0.89, 0.83, 0.80, ... , 0.29]



*Repérer les disparités*

[False, True, False, False, False, ... , False]



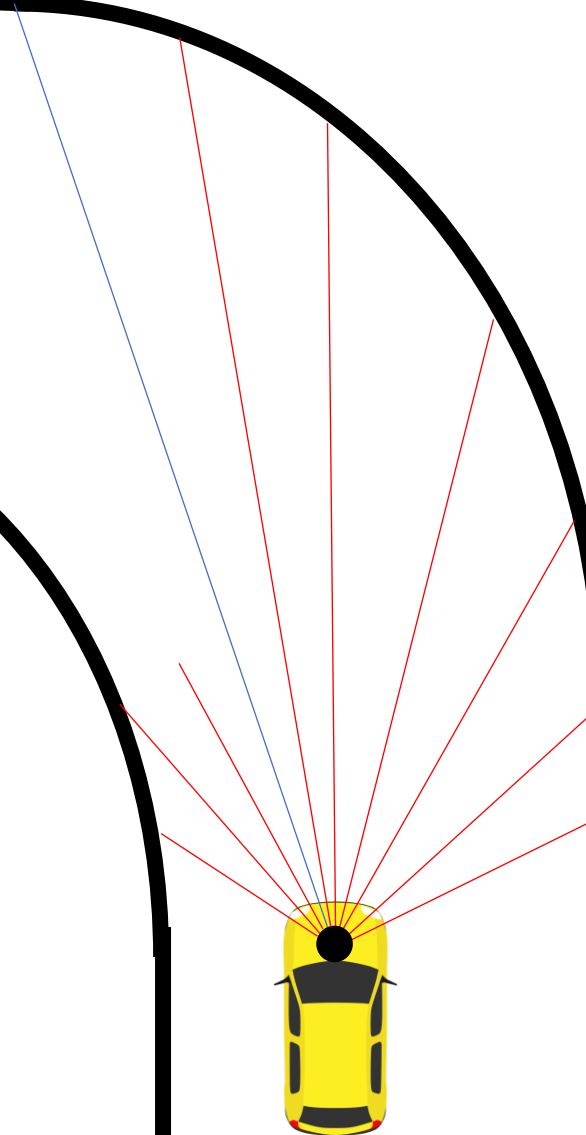
*Ramener les mesures autour de la disparité  
à  $\min(\text{disparité}, \text{mesure}_i)$ .*

## Virtual Lidar Scan

[0.23, 0.28, 0.28, 0.83, 0.80, ... , 0.29]



*Appliquer la stratégie max sur le virtual lidar scan*



## Physical Lidar Scan

[0.23, 0.28, 0.89, 0.83, 0.80, ... , 0.29]



*Repérer les disparités*

[False, True, False, False, False, ... , False]



*Ramener les mesures autour de la disparité  
à  $\min(\text{disparité}, \text{mesure}_i)$ .*

## Virtual Lidar Scan

[0.23, 0.28, 0.28, 0.83, 0.80, ... , 0.29]



*Appliquer la stratégie max sur le virtual lidar scan*

