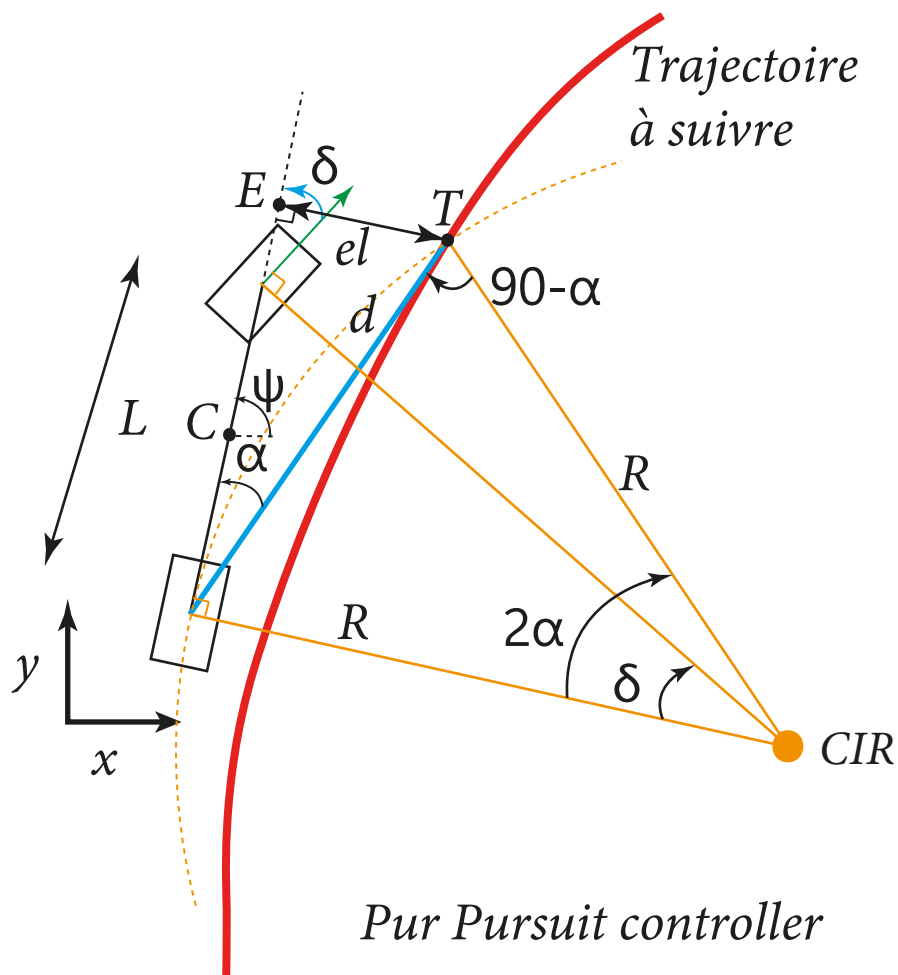


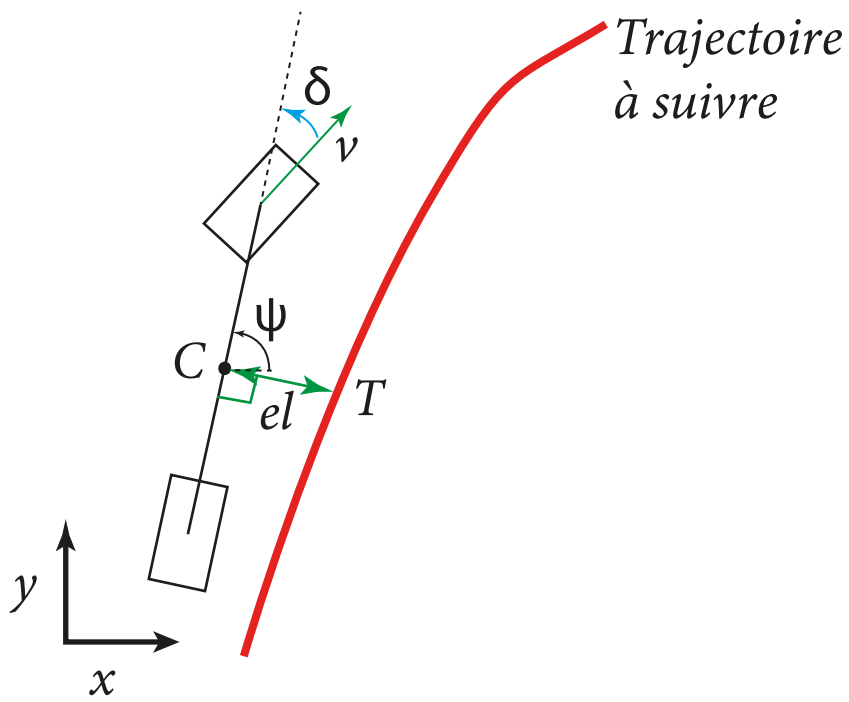
δ : angle de la roue avant
 v : vitesse du véhicule
 v_f : vitesse de la roue avant
 ψ : lacet (Yaw)
 $\dot{\psi}$: vitesse de rotation
 β : slip angle
 C : centre de gravité
 L : distance inter roue
 $(l_f + l_r = L)$
 l_f : distance avec le C et la roue avant
 l_r : distance avec le C et la roue arrière
 R : distance en C et le CIR
 R' : distance entre la roue arrière et le CIR
 CIR : Centre Instantané de Rotation

Bicycle model en cinématique



- δ : Angle de la roue avant
- L : Distance inter roue
- R : Rayon de braquage de la voiture
- CIR : Centre Instantané de Rotation
- T : Point objectif (Target)
- E : Point erreur
- el : Erreur lateral entre la voiture et l'objectif
- d : Distance entre la roue arriere et l'objectif (look ahead distance)
- ψ : lacet (Yaw)
- α : Angle entre la voiture et l'objectif

Pur Pursuit controller



- δ : angle de la roue avant
- v : vitesse du véhicule
- C : centre de gravité
- e : distance entre C et la trajectoire à suivre
- ψ : lacet (Yaw)
- T : Point objectif (Target)