

**07/02**

Abandon du SLAM (potentiel amélioration pour l'année prochaine) au profit d'une stratégie simple : Effectuer un scan total puis se diriger vers le point le plus éloigné et ainsi de suite.

Le lidar ajuste désormais sa vitesse par rapport à la résolution désirée (par défaut: 1 point par  $\text{cm}^2$ )