

Hendrikse Jérémy

## **Compte rendu 5**

Mr Masson nous a dit que le LIDAR est peut-être cassé ça serait la raison pour laquelle on a des valeurs étranges et fausses. En attendant un nouveau LIDAR ou peut en remplacement de celui-ci on va utiliser un capteur de distance beaucoup plus simple qui mesure des distances en face de lui à des distances comprises entre 3cm et 2m. Pour effectuer des mesures tout autour de nous c'est le robot qui va tourner sur lui-même contrairement au lidar qui tourne tout seul. Pour pouvoir mesurer l'orientation du robot on va utiliser un Compas pour connaître constamment l'orientation du robot ce qui va nous aider aussi pour mesurer la position du robot mais ça c'est la partie de Quentin.