**FOLLOW THE CARROT**

Van punt tot punt (carrots) over het pad gaan

Pros:

* Is er al dus weinig werk

Cons:

* Kan oscilleren langs het pad
* Door niet het pad te volgen maar “punten” worden onnatuurlijke hoeken gemaakt

**PURE PURSUIT**

Geen vaste punten maar constant puntje op bepaalde afstand via curvature

1.Obtain current position of the vehicle

2.Find the goal point:

2.1.Calculate the point on the path closest to the vehicle (xc, yc)

2.2.Compute a certain look-ahead distance D

2.3.Obtain goal point by moving distance D up the path from point (xc,yc)

3.Transform goal point to vehicle coordinates

4.Compute desired curvature of the vehicle γ= 2Δx/D²

5.Move vehicle towards goal pointwith the desired curvature

6.Obtain new position and go to point 2

Pros:

* Minder oscillaties

Cons:

* Moeilijker te implementeren
* Lijkt mij wat vreemd met die curves

**VECTOR PURSUIT**

Via screw theory (“alle bewegingen kunnen gezien worden als een rotatie om een lijn in de ruimte”)

Houdt rekening met de gewenste orientatie op het pad

Lijkt overkill atm

**FOLLOW THE PAST**

Eerst eens zelf het pad aflopen, daarna kan de drone het volgen

Pros:

* Houdt rekening met additionele info die beschikbaar is door het zelf gevolgde pad

Cons:

* pad moet eerst al eens gevolgd worden om data te verkrijgen (het is niet enkel het pad dat telt maar ook orientatie en zo)

**BRONNEN**

<https://www.researchgate.net/profile/Moveh_Samuel/publication/295257868_A_Review_of_some_Pure-Pursuit_based_Path_Tracking_Techniques_for_Control_of_Autonomous_Vehicle/links/56cc9ff508ae85c8233ba4ae/A-Review-of-some-Pure-Pursuit-based-Path-Tracking-Techniques-for-Control-of-Autonomous-Vehicle.pdf>

<http://www8.cs.umu.se/kurser/TDBD17/VT06/utdelat/Assignment%20Papers/Path%20Tracking%20for%20a%20Miniature%20Robot.pdf>

<http://people.cs.umu.se/thomash/reports/07_Hellstrom.pdf>