



Capteurs caméra :

$\varphi = \varphi^+ - \varphi^-$: différence entre les angles du couloir

x_p : abscisse du point de fuite dans le référentiel caméra

Capteurs internes (accéléromètre) :

v : vitesse linéaire selon y

Commandes :

ω : vitesse angulaire autour de z

θ : angle autour de y

ρ : angle autour de x