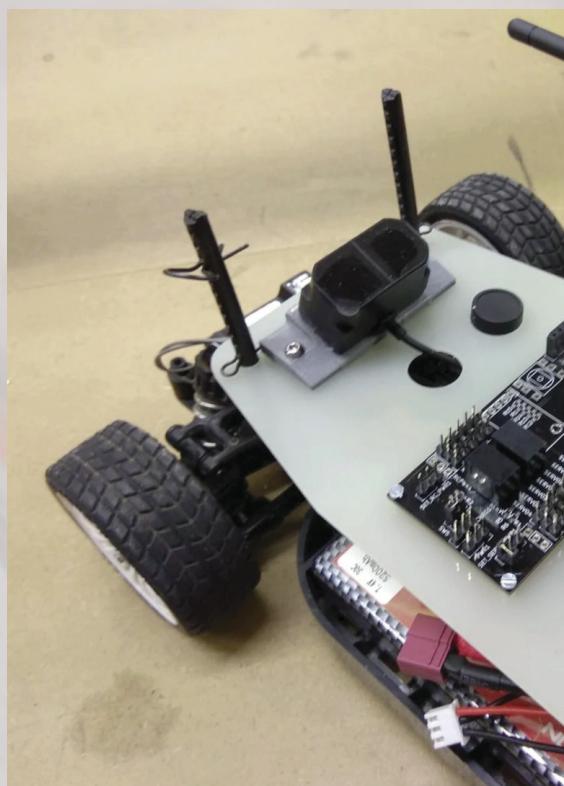
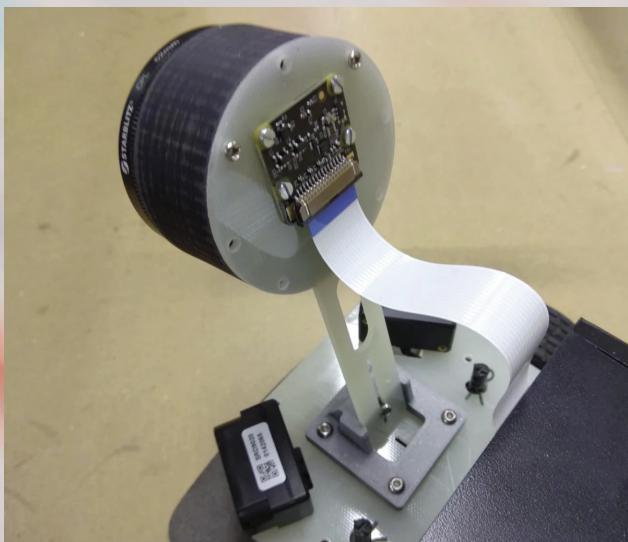


L'algorithme de navigation exploite à la fois les mesures de distance (LIDAR) et la position de la ligne estimée à l'aide du réseau de neurones et de la caméra.



x largeur x hauteur)

associé à une carte électronique  
on met en oeuvre l'algorithme  
tection et le suivi de ligne, et la  
éments bas niveau et les inter-  
pteurs (télémètre infrarouge  
nneurs (servo-commande, contrô-

A

ection de la ligne et trois télé-  
on des bordures et de l'arrivée.

