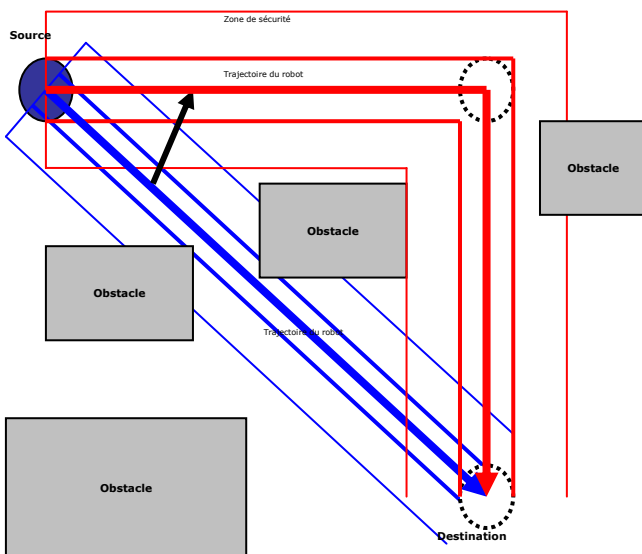


Robotique : repérage, déplacement et reconnaissance

- Déplacement dans le milieu sans toucher les obstacles :



Méthode : transformation d'une trajectoire rectiligne en une suite de segments de droite évitant les obstacles.

Les segments de la trajectoire sont déterminés par rotations du couloir le plus direct (droite).

La trajectoire est constituée d'un premier couloir correspondant à la largeur réelle du robot, dans lequel il ne peut pas y avoir d'obstacles. Un deuxième couloir plus large est prévu par mesure de sécurité.

- Recherche d'un objet déjà découvert