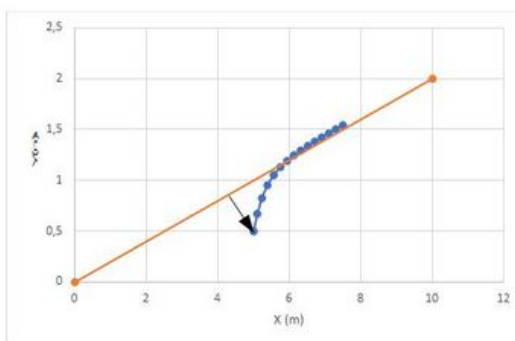
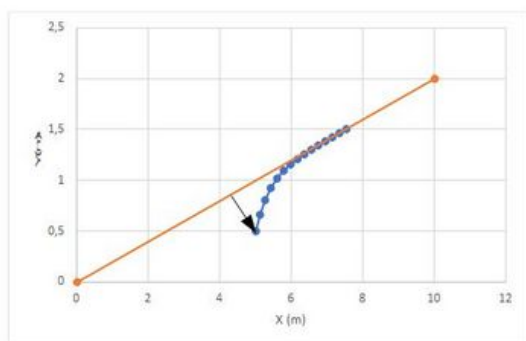


Fichier:Fauceuse guid e par GPS RTK RetourSurTrace.jpg



Point intermédiaire visé à 50 cm devant le robot. Remise à jour position chaque 20 cm

Retour du robot (bleu) sur sa trajectoire (rouge) après déport de 50 centimètres au milieu de son trajet.

==> Le retour sur la trace se passe sur environ 1 mètre à mieux que deux centimètres. Plus loin la trace est parfaitement retrouvée.

Idem au cas précédent mais l'indication de direction de la boussole est biaisée de 5°(erreur de calage).

==> Le retour se passe pratiquement de la même façon, mais il subsiste un biais de presque 4 centimètres.

Simulations de retour sur la trace après déport latéral du robot


Taille de cet aperçu : 800 × 566 pixels.

Fichier d'origine (1 123 × 794 pixels, taille du fichier : 89 Kio, type MIME : image/jpeg)

Fauceuse_guid_e_par_GPS_RTK_RetourSurTrace

Historique du fichier

Cliquer sur une date et heure pour voir le fichier tel qu'il était à ce moment-là.

	Date et heure	Vignette	Dimensions	Utilisateur	Commentaire
actuel	30 juillet 2023 à 16:06		1 123 × 794 (89 Kio)	Occitan (discussion contributions)	Fauceuse_guid_e_par_GPS_RTK_RetourSurTrace

Vous ne pouvez pas remplacer ce fichier.

Utilisation du fichier

La page suivante utilise ce fichier :

Fauceuse guidée par GPS RTK