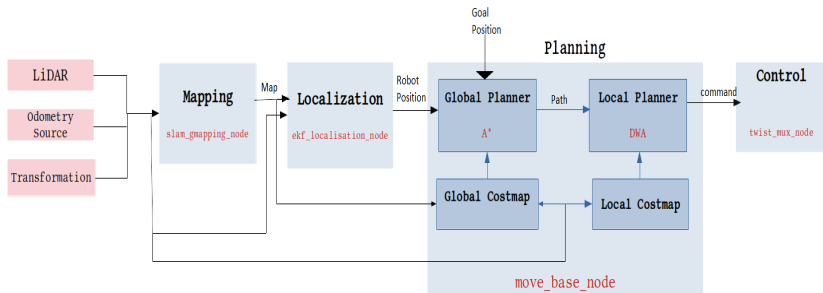


Navigation autonome d'un robot forestier équipé d'un laser à balayage



Équipe du projet PIF "GT2", Lermab : F.BEN ABDALLAH,
A.BOUALI, P-J.MÉAUSOONE