

# Perception Avancée et Robotique Mobile

UPJV, Département EEA

Master 2 3EA, EC31

Parcours RoVA

**Fabio MORBIDI**

Laboratoire MIS

Équipe Perception Robotique

E-mail: [fabio.morbidi@u-picardie.fr](mailto:fabio.morbidi@u-picardie.fr)



Electronique

Energie Electrique

Automatique

CM, TD - Mardi 9h00-12h00, Jeudi 13h30-16h00, salle CURI 304

TP: Jeudi 13h30-16h30, salle TP204

AU 2023-2024



# Ch. 1: Perception pour la robotique

- Introduction

**Partie 1**

- Classification des capteurs

**Partie 2**

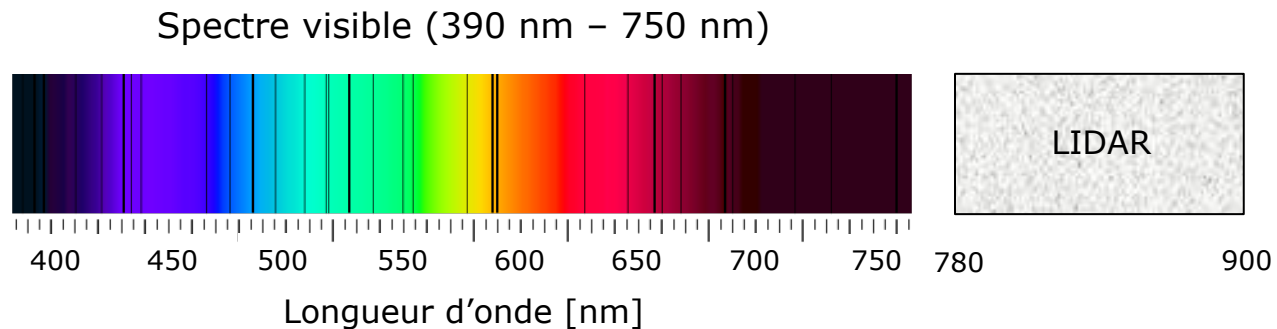
- Typologies de capteur

**Partie 3**

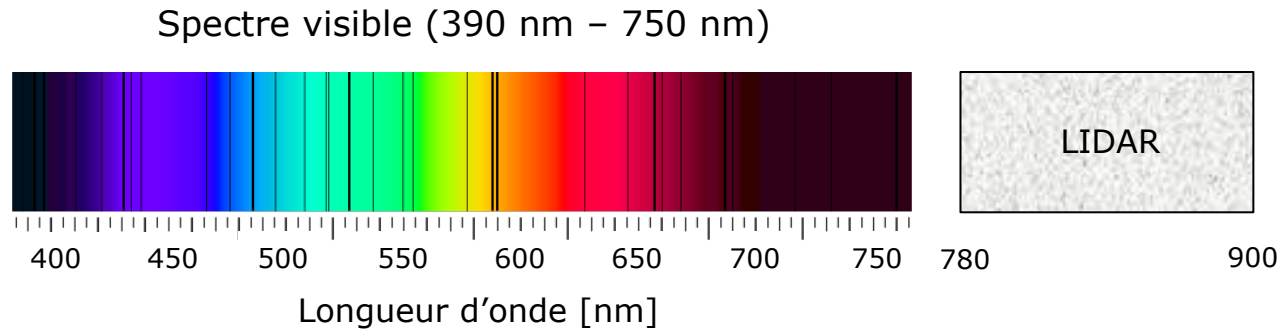
# **Capteurs Extéroceptifs**

# Télémètres laser

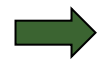
- LIDAR (« Light Detection And Ranging »)  
En réalité, portmanteau de *light* et *radar* !
  - Technologie pour créer des cartes à haute résolution
  - Mesure de distance en éclairant une cible avec un faisceau de lumière laser
- Rayons émis/reçus coaxiaux
- Longueur d'onde: typiquement 780-900 nm



# Télémètres laser



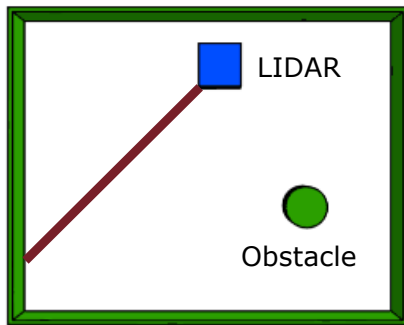
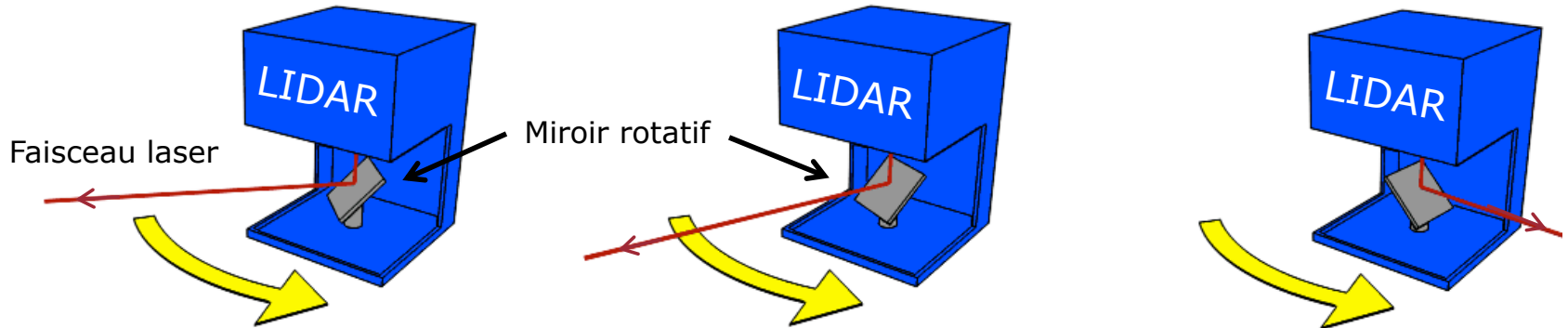
- Bandes spectrales des radiations infrarouges (découpage ISO 20473:2007 pour l'optique et la photonique)



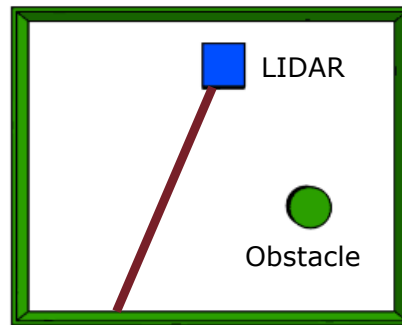
Désignation	Abréviation	Longueur d'onde
Infrarouge proche	PIR (IR-A, NIR)	780 nm – 3 $\mu\text{m}$
Infrarouge moyen	MIR (IR-B)	3 $\mu\text{m}$ – 50 $\mu\text{m}$
Infrarouge lointain	LIR (IR-C, FIR)	50 $\mu\text{m}$ – 5 mm

[www.iso.org/standard/39482.html](http://www.iso.org/standard/39482.html)

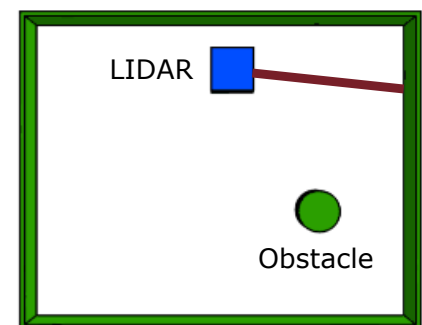
# Télémètre laser: principe de fonctionnement



● LIDAR

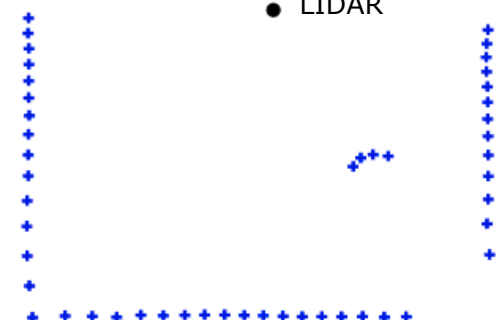


● LIDAR



● LIDAR

Mesures de distance  
à des intervalles  
angulaires réguliers  
(points bleus)

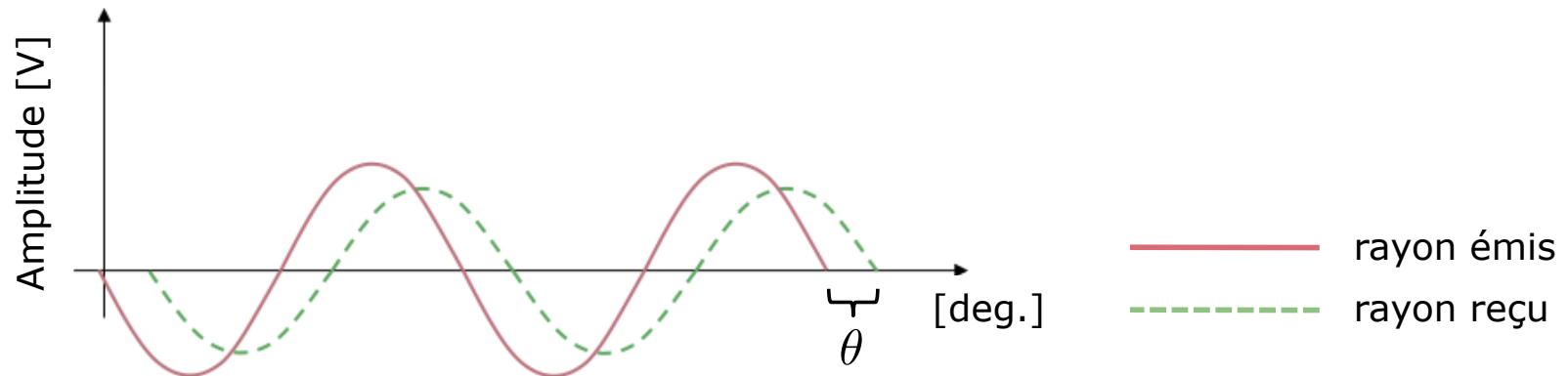
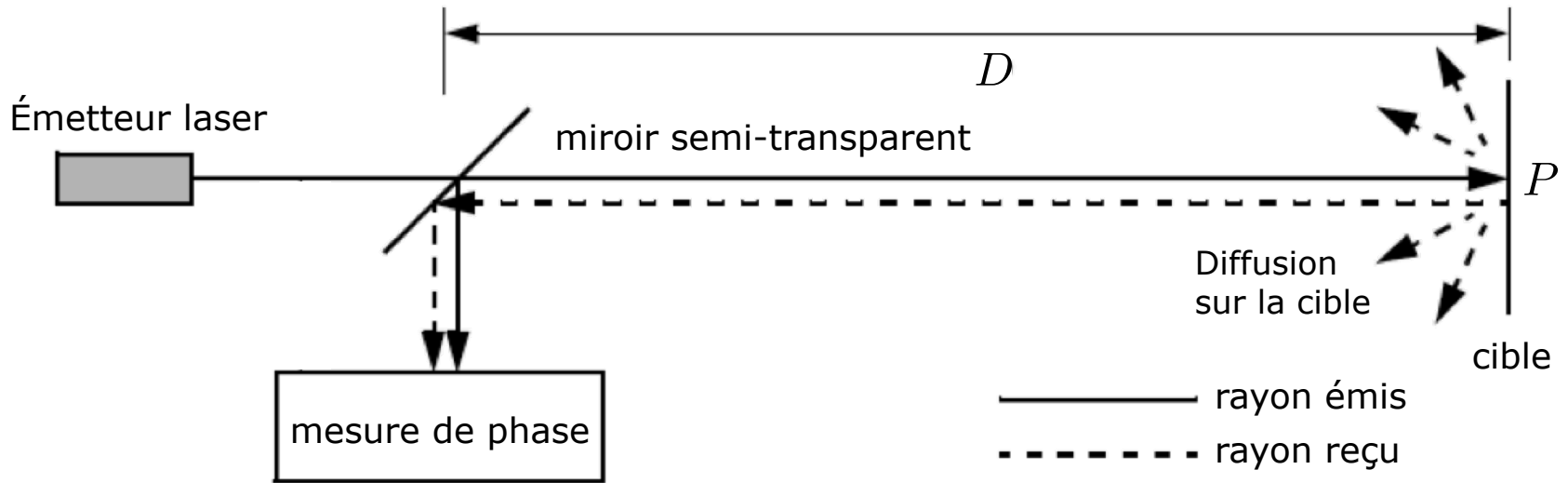


# Télémètres laser: méthodes de mesure

1. *Laser pulsé* (ex. SICK)
  - Mesure directe du temps de vol
  - Besoin d'une mesure à la picoseconde ( $10^{-12}$  s)  
(En fait, 3 m correspondent à 10 ns)
2. *Mesure de déphasage* (ex. Hokuyo)
  - Émission d'onde modulée à fréquence connue
  - Mesure du déphasage entre les signaux émis et reçus
  - Techniquement « plus simple »



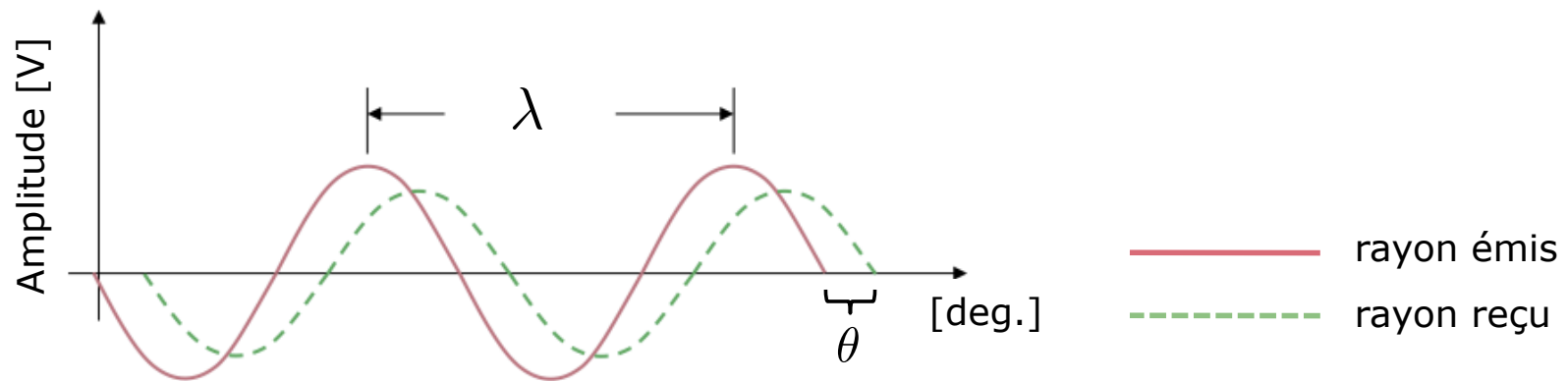
# Mesure de déphasage



**Problème:** Jamais pure réflexion. On a toujours de la diffusion sur la cible



# Mesure de déphasage



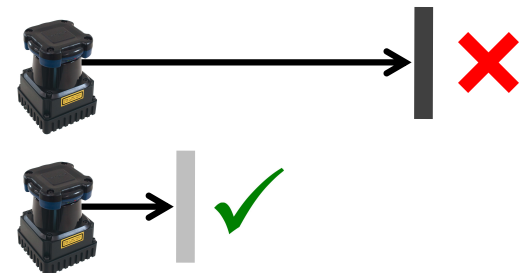
Distance totale  $D'$  parcourue par la lumière émise (dans un milieu uniforme):

$$D' = 2D = \lambda \frac{\theta}{2\pi}, \quad \lambda = \frac{c}{f}$$

- $\theta$  : différence de phase
- $c$  : vitesse de la lumière ( $3 \times 10^8$  m/s)
- $f$  : fréquence de modulation
- $\lambda$  : longueur d'onde

La confiance dans la distance estimée est proportionnelle à l'amplitude du signal reçu, donc:

- Objets *sombres* et/ou *lointains*: estimation « imprécise »
- Objets *proches* et/ou *clairs*: estimation « précise »



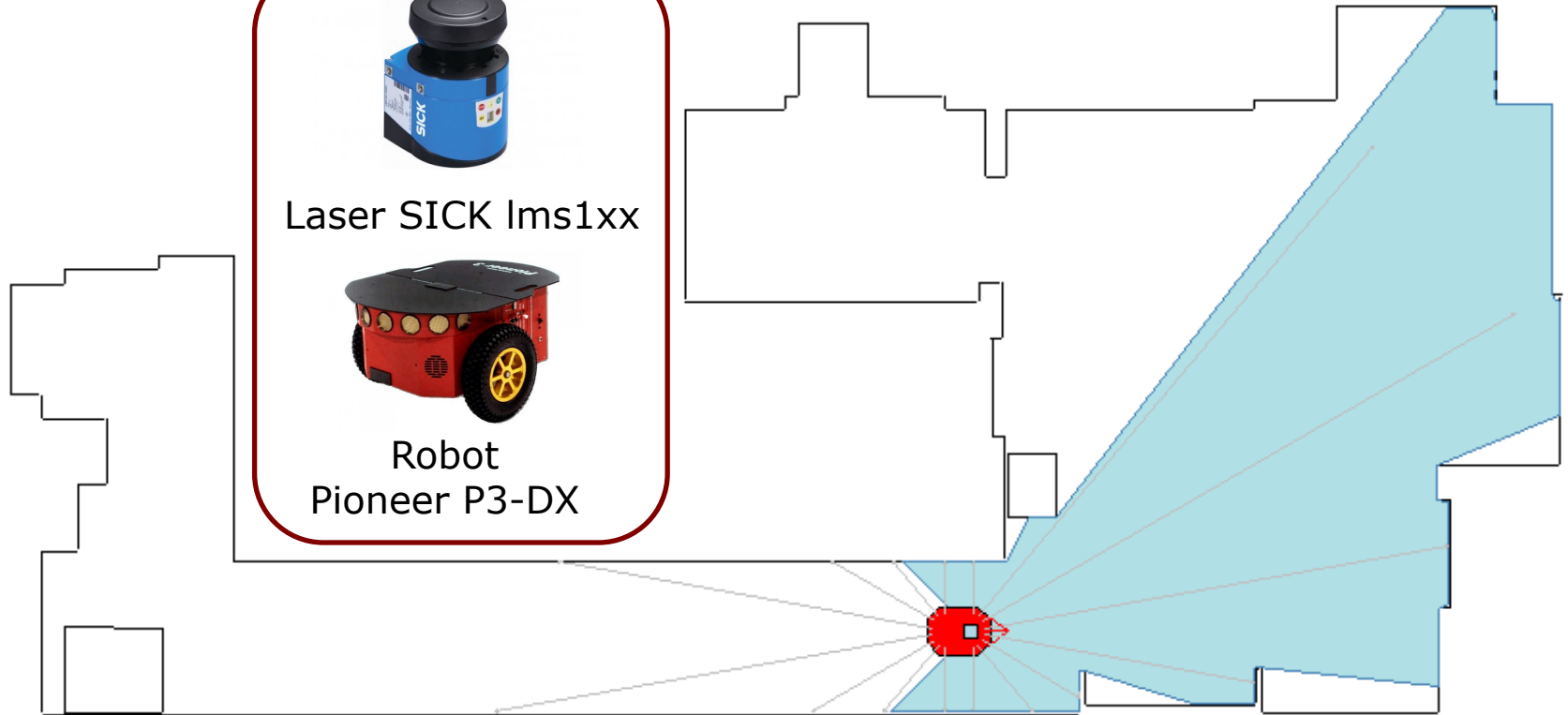
# Télémètres laser 2D: résultats de mesure



Laser SICK Ims1xx

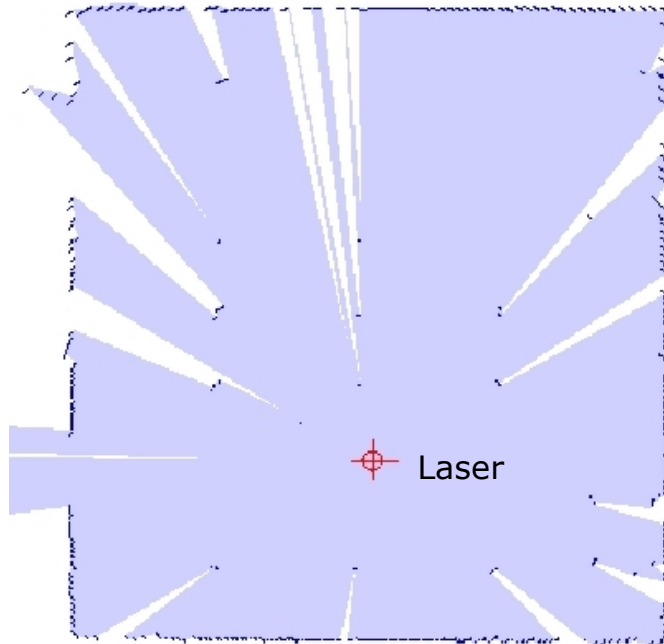


Robot  
Pioneer P3-DX

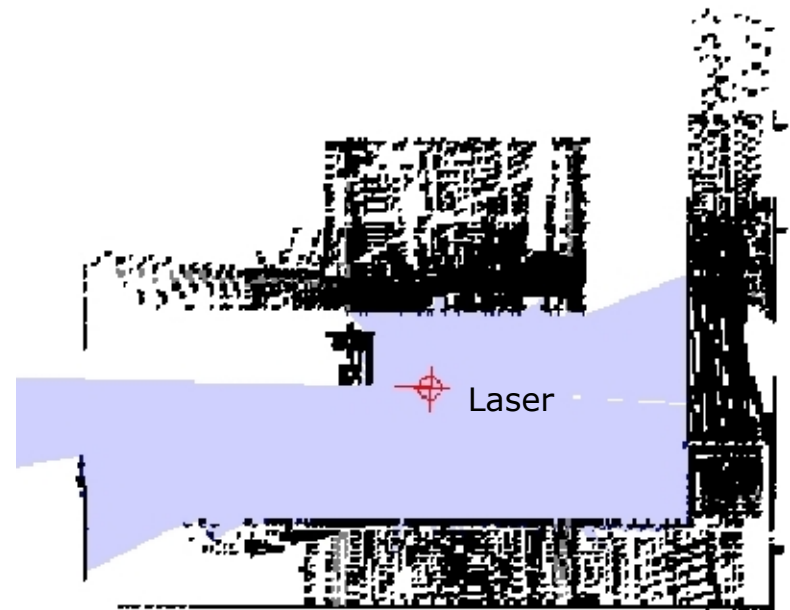


*Simulateur MobileSim* d'Omron Adept Technology

## Télémètres laser 2D: résultats de mesure

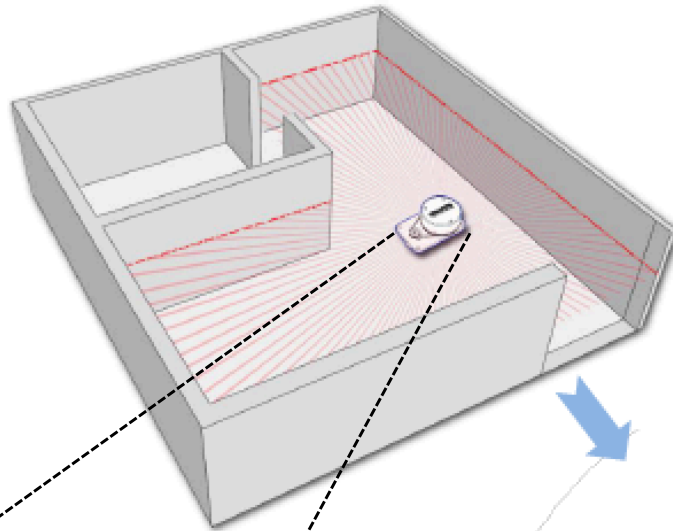


2 lasers SICK combinés:  
champ de vue  $180^\circ + 180^\circ$   
(une salle)



4 lasers Hokuyo combinés  
(un couloir)

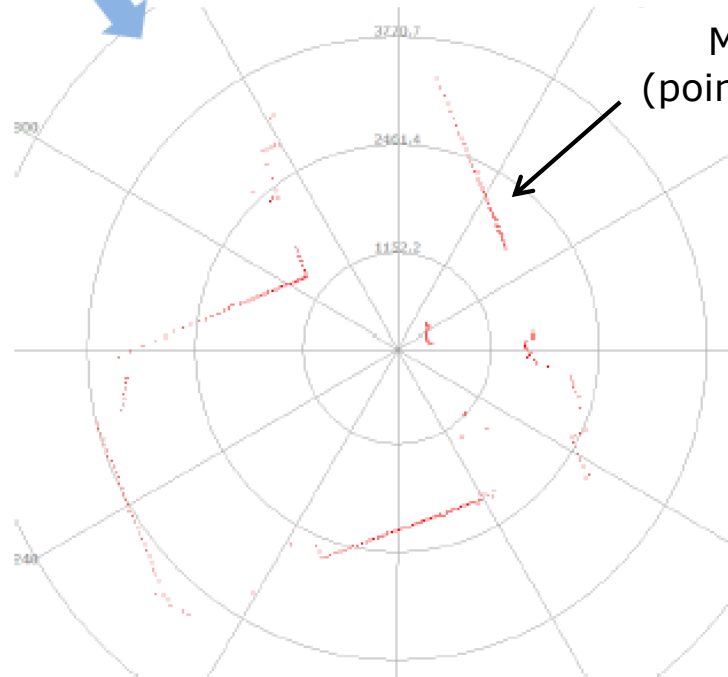
# Télémètres laser 2D: résultats de mesure



Emetteur IR Récepteur



RPLIDAR de RoboPeak

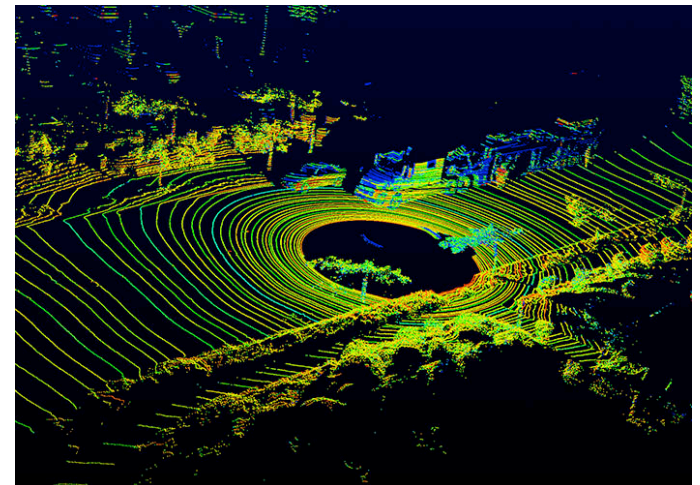
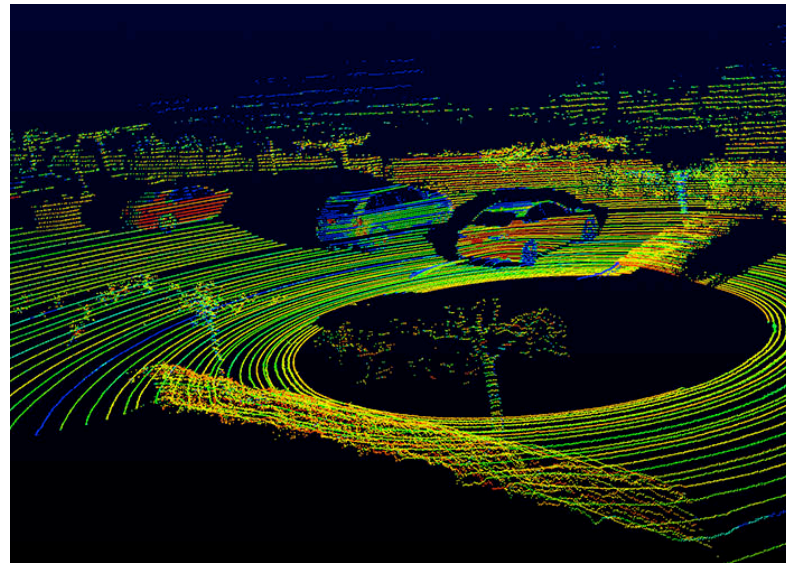


Mesures  
(points rouges)

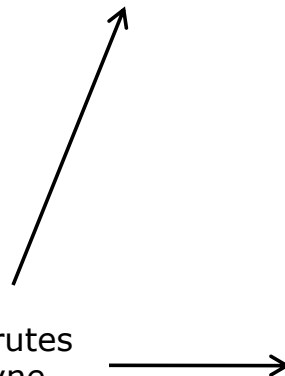
# Télémètres laser 3D: résultats de mesure



360°, fréquence de rotation jusqu'à 15 Hz



Données brutes  
du Velodyne  
HDL-64E



Vidéo Velodyne

# Télémètres laser commerciaux

## Capteurs 2D:

- RPLIDAR de *RoboPeak* (Chine)
  - 1 laser  $\times$  360°, max 6 m de portée
  - 1.15 W, 170 g, 5.5 Hz
  - Résolution angulaire:  $\leq 1^\circ$
  - Prix: 400 €
- URG-04LX de *Hokuyo* (Japon)
  - 1 laser  $\times$  240°, max 5.6 m de portée
  - 2.5 W, 160 g, 10 Hz
  - Résolution angulaire:  $0.352^\circ$
  - Prix: 3.5 k€
- LMS291 de *SICK* (Allemagne)
  - 1 laser  $\times$  90°, max 80 m de portée
  - 30 W, 4.5 kg, 75 Hz
  - Résolution angulaire:  $0.5^\circ$
  - Prix: environ 5 k€

RPLIDAR



URG-04LX



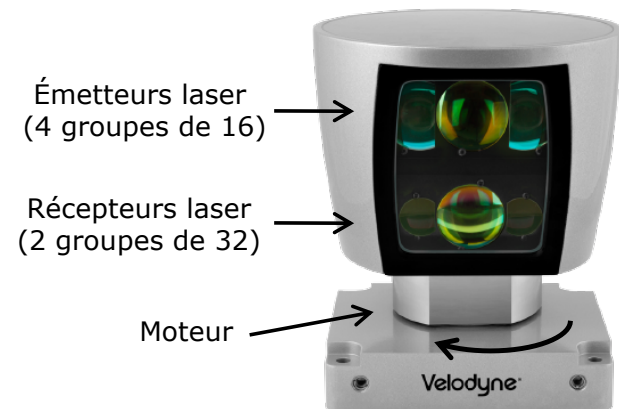
LMS291



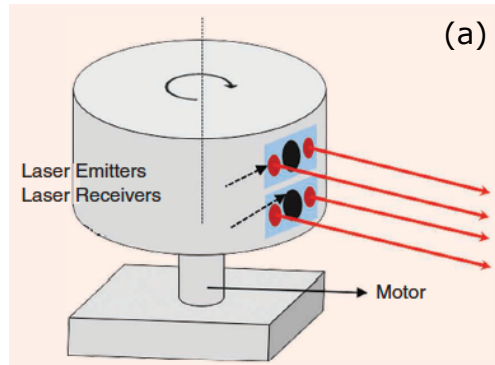
# Télémètres laser commerciaux

## Capteurs 3D:

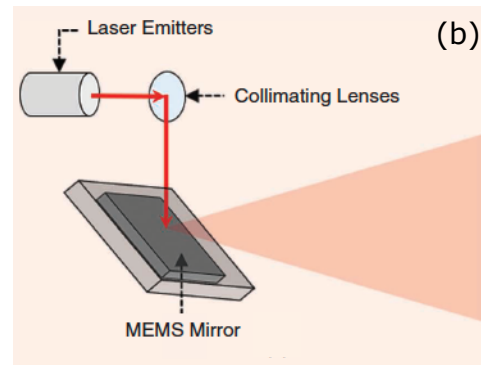
- LUX HD de *IBEO*, app. automobiles (Allemagne)
  - 4 lasers  $\times$   $110^\circ$  ( $3.2^\circ$  vertical), max 30 m de portée
  - 10 W max, 1 kg, 25 Hz
  - Résolution angulaire H/V:  $0.25^\circ/0.8^\circ$
  - Prix: environ 22 k€
- HDL-64E de *Velodyne* (USA)
  - 64 canaux  $\times$   $360^\circ$  ( $26.9^\circ$  vertical), max 120 m de portée
  - 60 W, 12.7 kg, 5-20 Hz, max 2.2 millions de points/s
  - Résolution angulaire H/V:  $0.08^\circ$ - $0.35^\circ/0.4^\circ$
  - Prix: environ 75 k\$
- OS2-128 de *Ouster* (USA) [« solid-state »]
  - 128 canaux  $\times$   $360^\circ$  ( $22.5^\circ$  vertical), max 240 m de portée
  - 14-20 W, 1.1 kg, 10 ou 20 Hz, max 2.62 millions de points/s
  - Résolution angulaire verticale:  $0.18^\circ$
  - Prix: environ 24 k\$



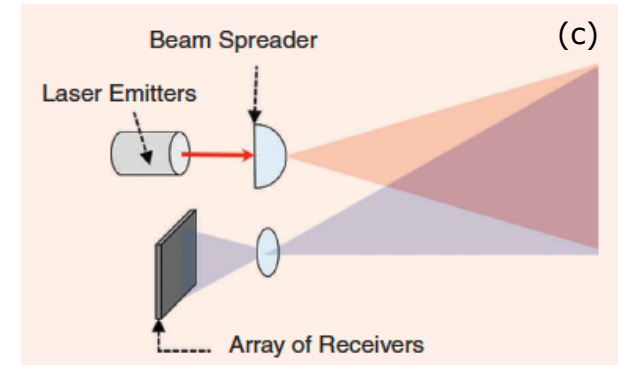
# Télémètres laser: dernières évolutions technologiques



**LIDAR mécanique**



**LIDAR « quasi-solid-state »**  
(utilisation de miroirs MEMS)



**LIDAR « solid-state »**  
(Deux technologies: *optical phased array* (OPA) et *flash LIDAR*. Utilisation de modulateurs de phase optiques et de diffuseurs, respectivement)

"Suitability of Various Lidar and Radar Sensors for Application in Robotics: A Measurable Capability Comparison", H. Gim, S. Baek, J. Park, H. Lee, C. Sung, K.-T. Kim, S. Han, IEEE Robotics & Automation Magazine, vol. 30, no. 3, pp. 28-43, Septembre 2023



# Télémètres laser: dernières évolutions technologiques

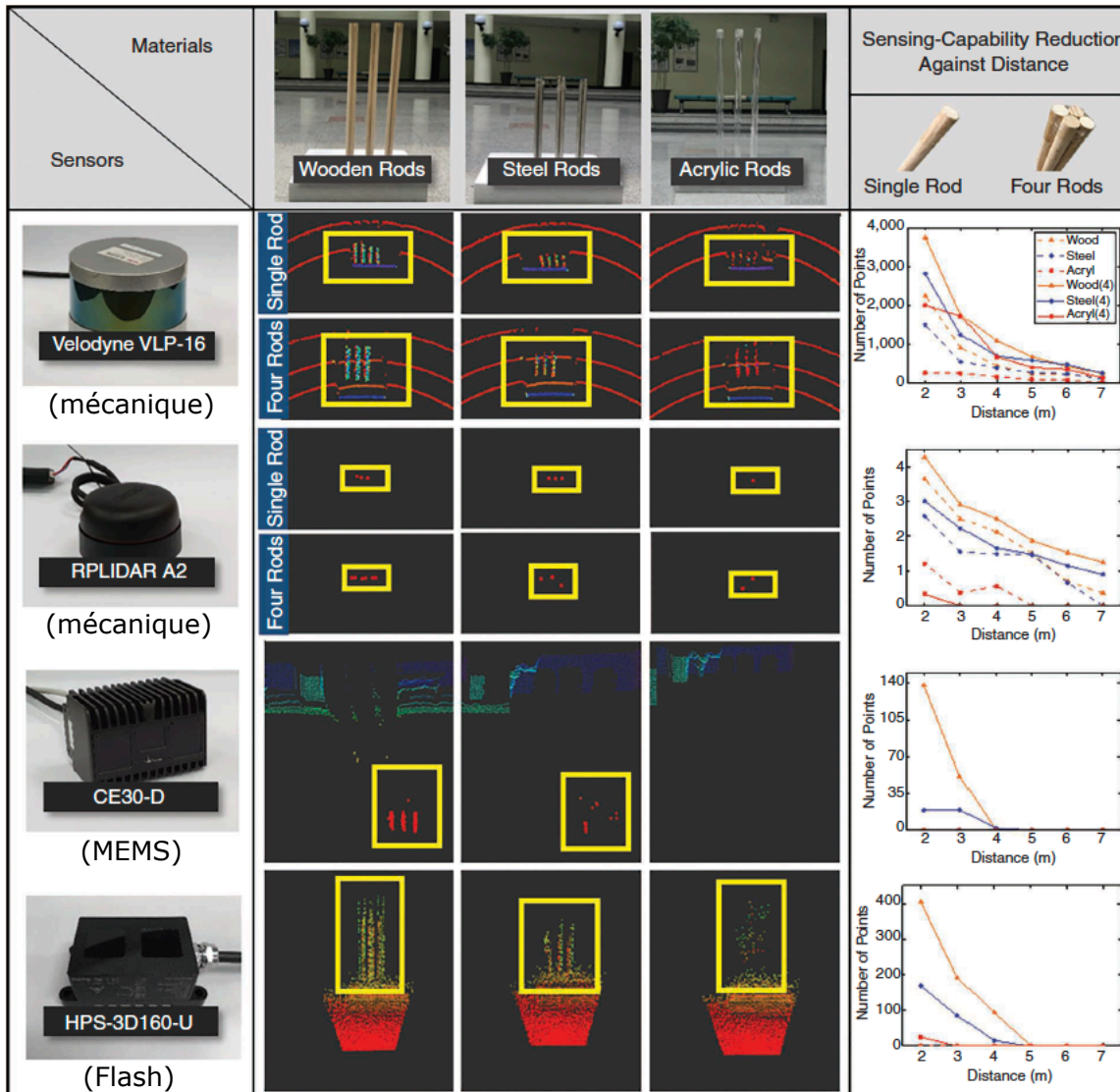
- Capteurs testés dans l'article de Gim *et al.*

Capteur	Type	Champ de vue (deg)	Portée (m)	Résol. angul. (deg)	Résol. dist. (mm)	Résol. pixels	Points/s	Coût (\$)	Long. d'onde (nm)	Freq. (Hz)	Poids (g)
<b>VLP-16</b>	Mécan.	360 × 30	Jusqu'à 100	0.1-0.4 (H), 2 (V)	30	–	600k	5k-6k	905	5-20	830
<b>Ouster OS1 (16 canaux)</b>	Mécan.	360 × 33.2	0.8-120	0.01 (H), 0.01 (V)	30	–	328k	5k-6k	850	10/20	380
<b>RPLIDAR -A2</b>	Mécan.	360	Jusqu'à 18	0.9	0.5	–	8k	319	785	10	190
<b>CE30-D</b>	MEMS	60 × 4	Jusqu'à 30	0.2	10	320 × 20	192k	1.4k	850	–	334
<b>HPS-3D160-U</b>	Flash	76 × 32	Jusqu'à 12	N/A	N/A	160 × 60	336k	269	850	–	140

N/A: Non disponible

*"Suitability of Various Lidar and Radar Sensors for Application in Robotics: A Measurable Capability Comparison"*, H. Gim, S. Baek, J. Park, H. Lee, C. Sung, K.-T. Kim, S. Han, IEEE Robotics & Automation Magazine, vol. 30, no. 3, pp. 28-43, Septembre 2023

# Télémètres laser: dernières évolutions technologiques



- Étude comparative: habilité à détecter des objets (trois barres verticales de matériaux différents)

# Télémètres laser: dernières évolutions technologiques

- Résumé des avantages et inconvénients des capteurs testés

Capteurs	Avantages	Inconvénients	Applications adaptées
<b>LIDAR mécanique 3D</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Large amount of data (point clouds)</li> <li>• Large FoV (Field of View)</li> <li>• Intensity information</li> <li>• High resolution</li> <li>• Relatively high laser power</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Low vertical resolution</li> <li>• Heavy and large size</li> <li>• Expensive price</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Wide-range 3D scanning</li> <li>• Mapping and localization</li> <li>• Object detection and semantic segmentation</li> </ul>
<b>LIDAR mécanique 2D</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• High distance resolution (2D)</li> <li>• 360° coverage</li> <li>• Low price</li> <li>• Lightweight structure</li> <li>• Relatively high laser power</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Weak to external contact</li> <li>• Semantics are hard to recognize</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 2D mapping and localization</li> <li>• Simple geometry indoor/outdoor driving</li> </ul>
<b>LIDAR MEMS (quasi-solide-state)</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• High durability</li> <li>• Evenly distributed resolution</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Vulnerability to fog</li> <li>• Noise</li> <li>• Narrow FoV</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Mapping and localization in small or narrow indoor environments</li> </ul>
<b>Flash LIDAR (solid-state)</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• High durability</li> <li>• Evenly distributed resolution</li> <li>• Image-like data</li> <li>• Low price</li> <li>• Lightweight</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Vulnerability to fog</li> <li>• Narrow FoV</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Precision recognition</li> <li>• Pose recognition</li> </ul>

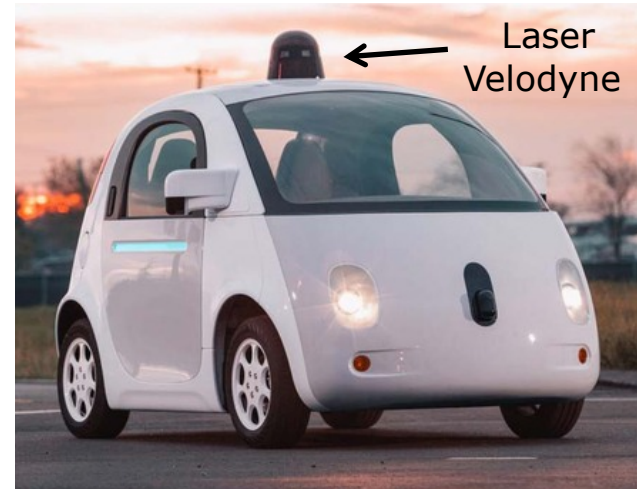
# Télémètres laser: applications

- **Voitures sans conducteur**

*Stanley* (Stanford University) gagnant de la DARPA Grand Challenge en 2005



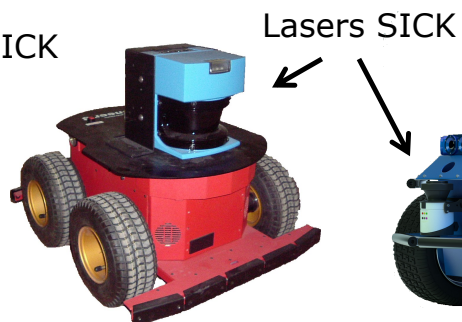
*Google car* : 2015-aujourd'hui  
*Waymo, Cruise*



- **Robotique mobile**



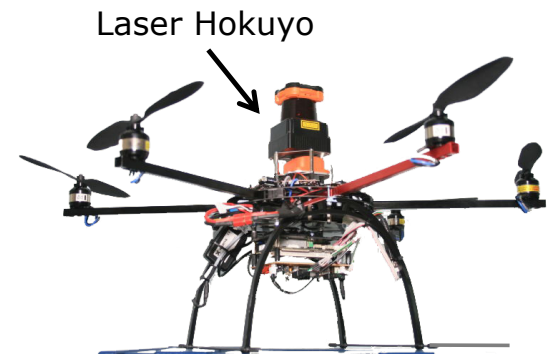
AmigoBot



Pioneer 3-AT



Seekur Jr



HexaKopter

# Télémètres laser: applications

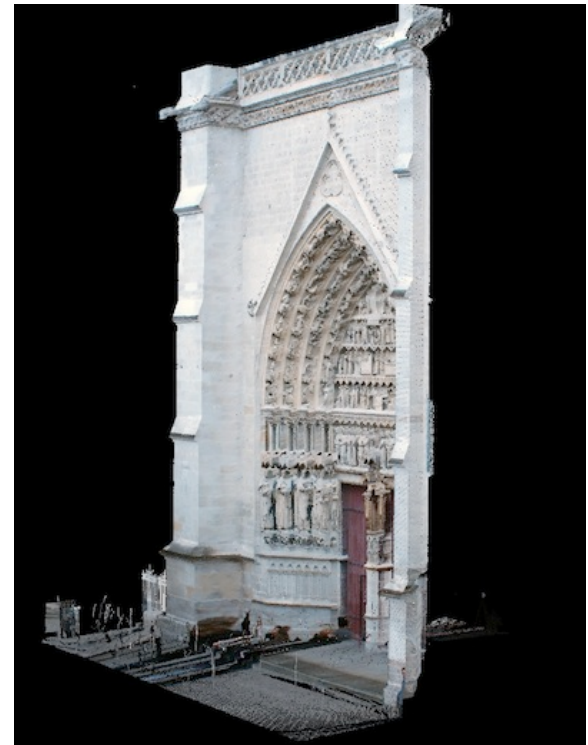
- **Modélisation 3D:** numérisation de bâtiments, vestiges archéologiques, etc.



Focus3D × 330 de *Faro*



ScanStation C10 de *Leica*



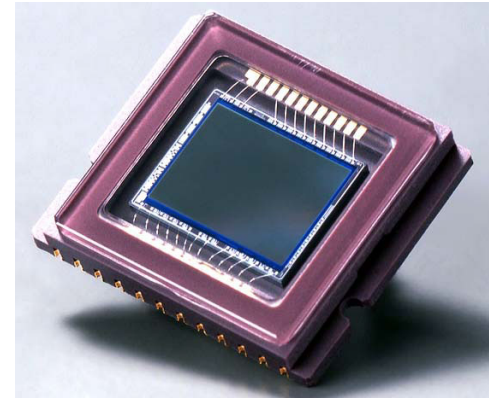
Numerisation 3D du portail sud  
de la cathédrale d'Amiens  
(Lab. MIS, programme E-cathédrale)

<https://mis.u-picardie.fr/e-cathedrale>

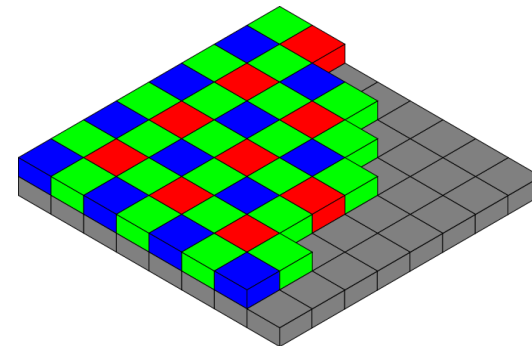
# Capteurs de vision



**Caméra couleur numérique**



Matrice de photorécepteurs  
(« plane image »)



Matrice de Bayer

**Matrice de Bayer:** matrice de filtres de couleur placée entre l'*objectif* et la *matrice de photorécepteurs* (technologie CCD ou CMOS) afin de pouvoir enregistrer des images en couleur

# Éléments fondamentaux d'une caméra

Caméra = objectif + capteur photosensible



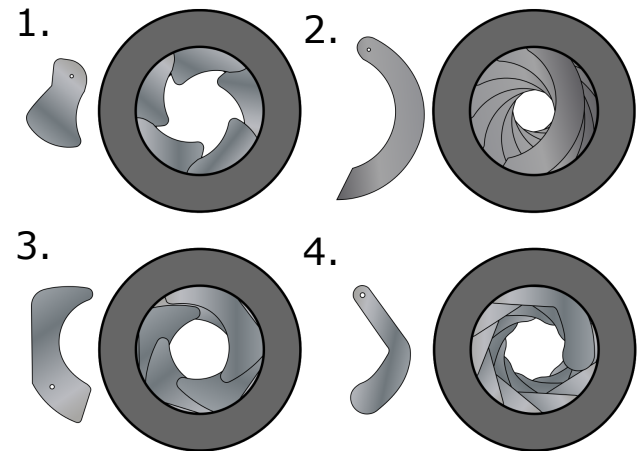
- Objectif

- *Optique* (lentilles)

- Pour changer la mise au point, l'amplitude du champ de vue, etc.

- *Diaphragme* (ouverture à largeur variable)

- Il laisse passer/bloque la lumière vers le capteur photosensible

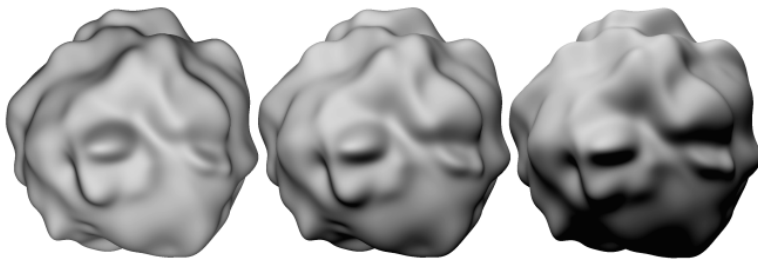


Diaphragme: 4 types d'iris

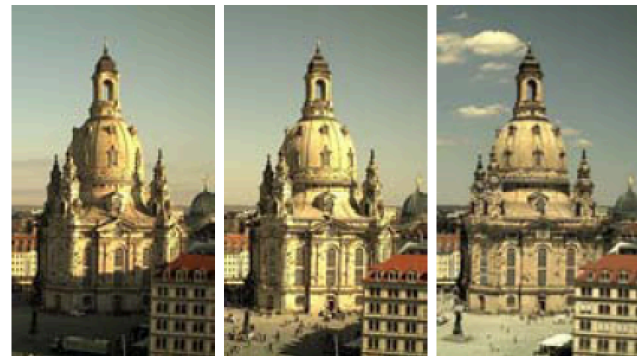
# Vision monoculaire

**Une image:** uniquement information 2D sur la scène

- Manque d'information sur la structure 3D de l'environnement
- Besoin d'information supplémentaire. Plusieurs stratégies possibles:
  - *Taille réelle* des objets observés dans la scène est connue: mise en correspondance 2D-3D
  - *Mouvement* des objets est connu: SfM (« Structure-from-Motion »)
  - *Position de la source lumineuse* est connue:
    - On utilise la position variable des ombres pour percevoir la profondeur (« Shape-from-Shading »)
    - On mesure l'intensité lumineuse pour estimer la profondeur (stéréophotométrie). Hypothèse de base: source lumineuse lambertienne (orthotrope)



Shape-from-Shading

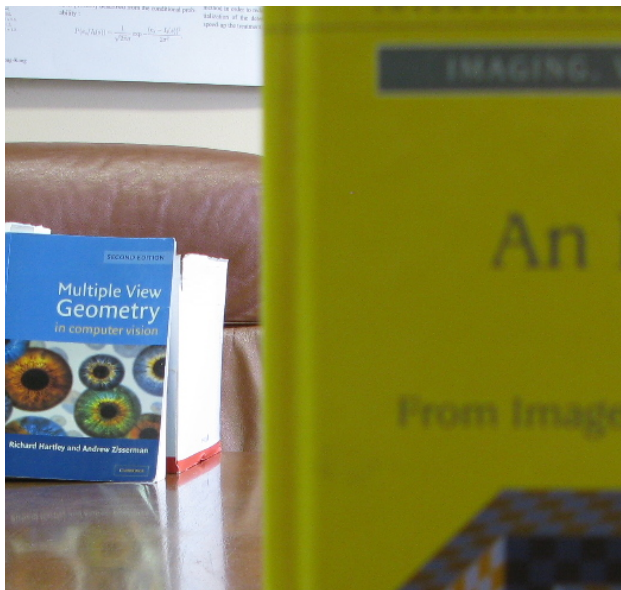


Stéréophotométrie (Ackermann *et al.*, CVPR'12)

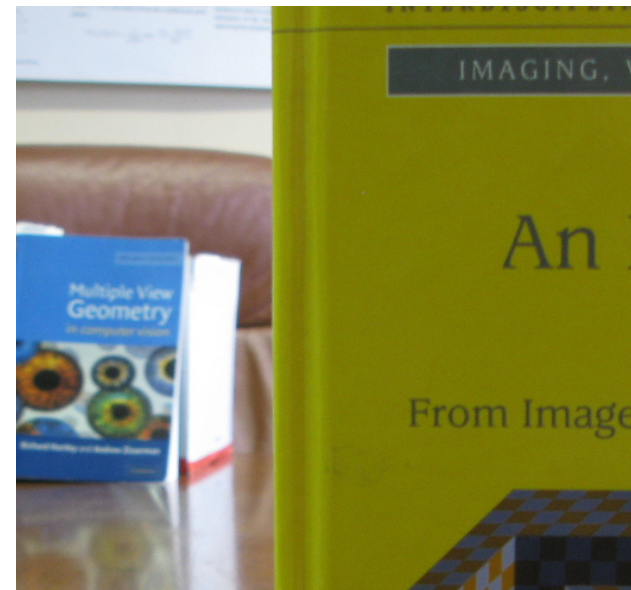


# Vision monoculaire

- Estimation de la profondeur à partir de la *mise au point* (« Shape-from-Focus »)
  - Il faut quantifier la netteté locale d'une image
  - Lien direct entre la longueur focale  $f$  et la profondeur 3D



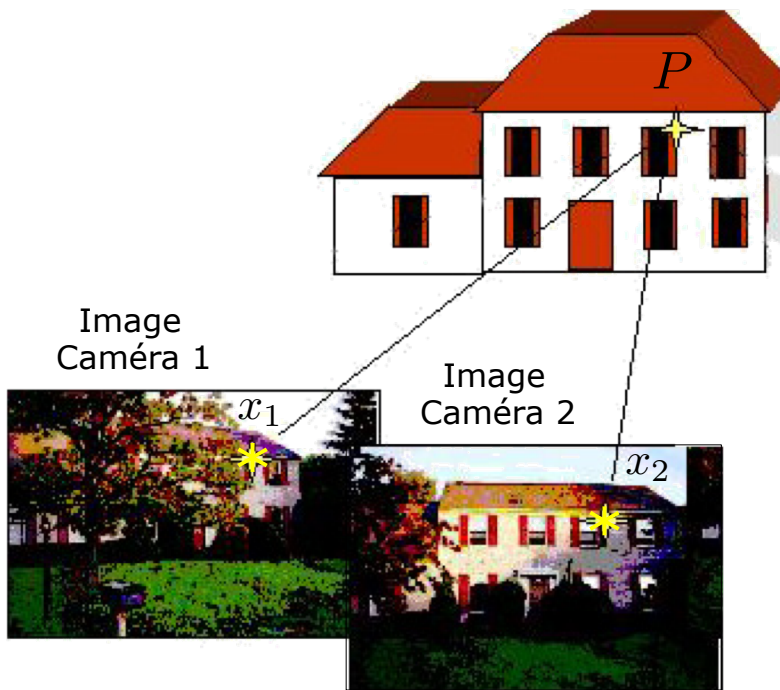
Mise au point A (arrière-plan)



Mise au point B (premier plan)

# Vision stéréoscopique

- Deux caméras: **un couple d'images**



- Mise en correspondance
- Triangulation (géométrie)



Information 3D sur la scène

# Vision omnidirectionnelle

## 1. Systèmes multi-caméras

- Image  $360^\circ \times 360^\circ$ , moyenne/haute résolution
- *Problème*: assemblage des images (aberrations)



Dodeca  
2360

(12 caméras, 100 Mpixels,  
 $360^\circ \times 360^\circ$ , 30 fps\*)



Ladybug de *Point Grey*  
(0.8 Mpixels  $\times$  6 caméras)



Panono

(36 cameras,  
100 Mpixels,  
 $360^\circ \times 360^\circ$ )

Vidéo



(mod. 2022:  
pas à  
l'échelle)

Google Street View

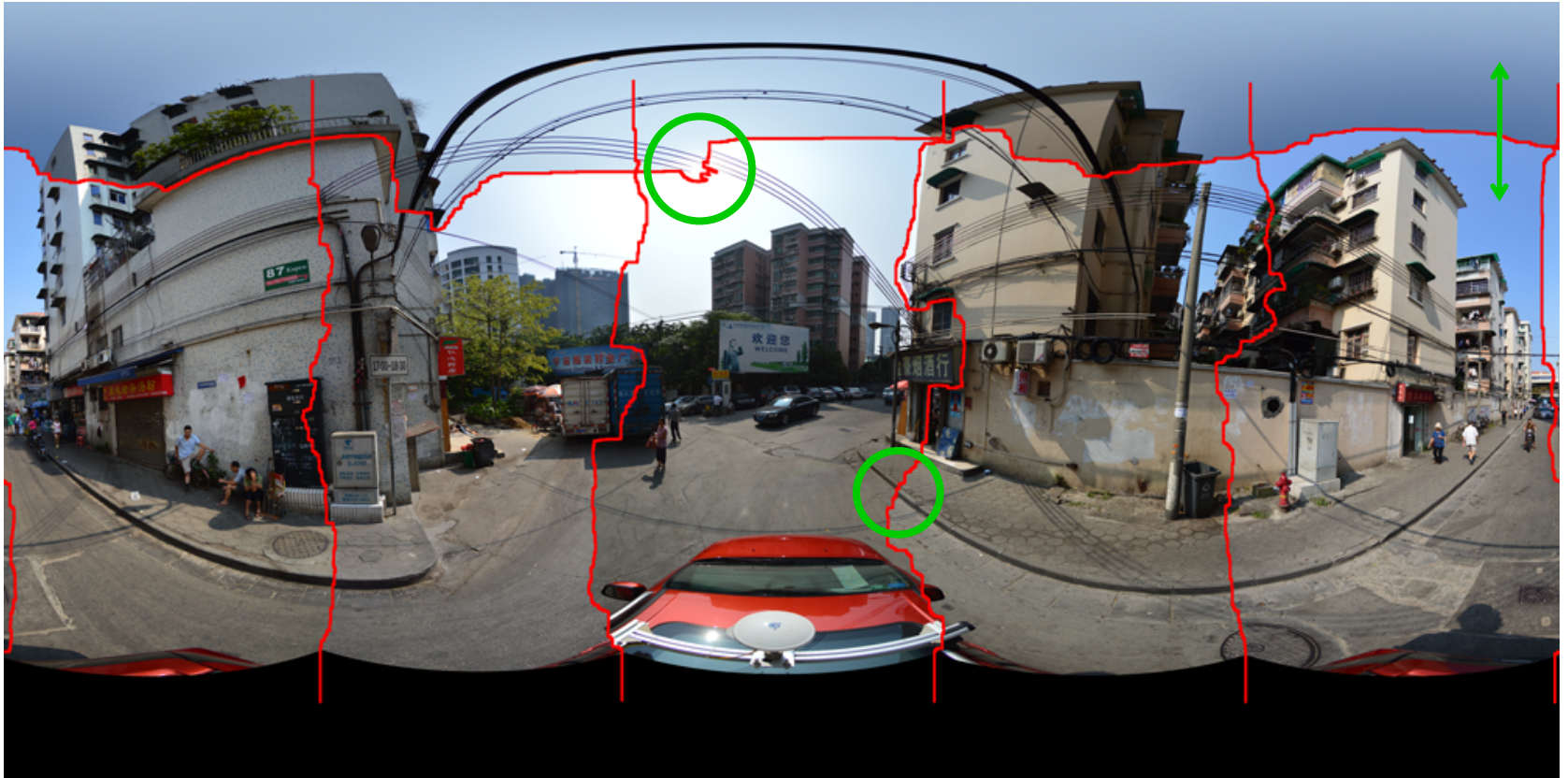
20 Mpixels  $\times$  8 cameras (en 2017)  
20 Mpixels  $\times$  7 cameras (en 2022)

\*fps = frames per second (ou images/s)

# Vision omnidirectionnelle

## 1. Systèmes multi-caméras

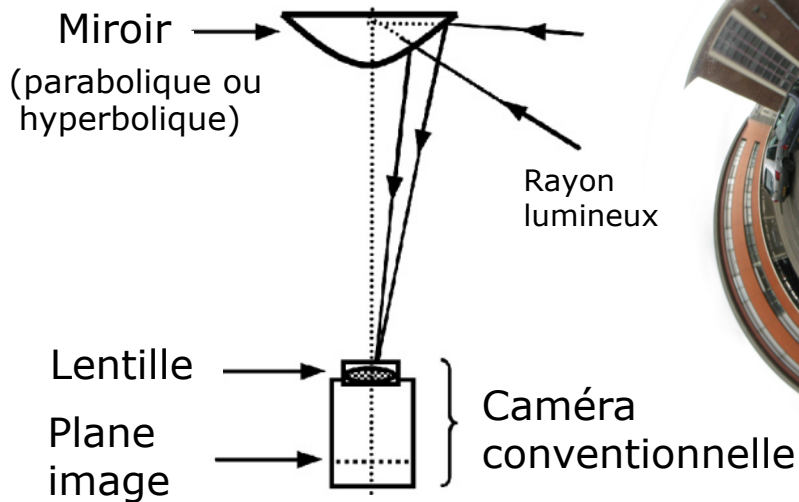
- Problème: assemblage (« stitching ») des images



Système multi-caméras: 6 caméras Nikon D7100 (24 Mpixels)  
installées sur une voiture (Li *et al.*, Sensors 2016)

# Vision omnidirectionnelle

## 2. *Systèmes catadioptriques* (caméra + miroir + lentille)



- Une même primitive (par ex. une droite) est perçue longtemps
- Appariement d'une partie importante de la scène avec l'image



# Vision omnidirectionnelle

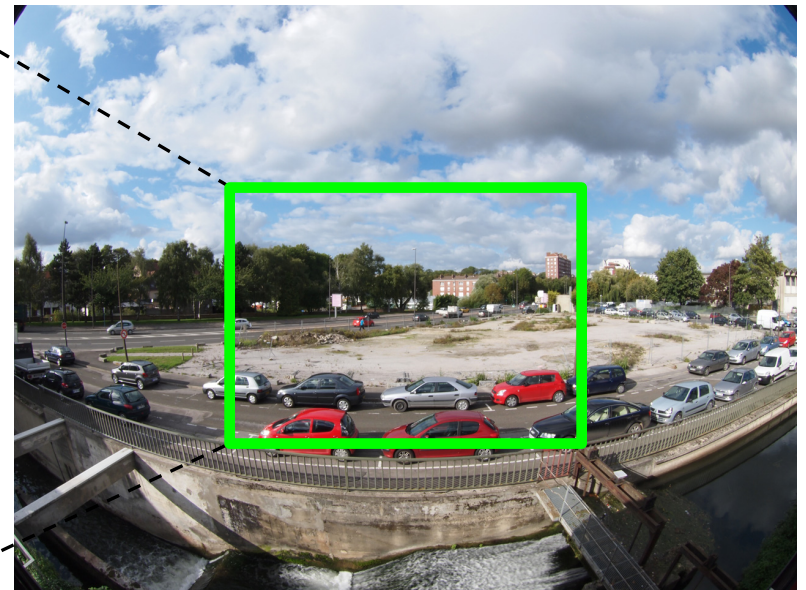
3. *Systèmes à optique « fisheye »*
- Très grand angle ( $\geq 180^\circ$ )
  - *Problème*: distorsions provoquées par l'optique (lentille)



Nikon 1 V1 avec optique fisheye



Caméra classique (ex-parking devant le département EEA)



Caméra avec optique fisheye

# Vision omnidirectionnelle

## 4. *Systèmes hybrides*: caméras multiples à optique « fisheye »

Salle TP204 du département EEA, prise avec la caméra Theta S 360° montée sur l'effecteur du robot Stäubli TX60

Dual  
fisheye



Theta S 360° de Ricoh  
(400 \$, 14 Mpixels,  
360° × 360°,  
enregistrement vidéo)

Vidéo

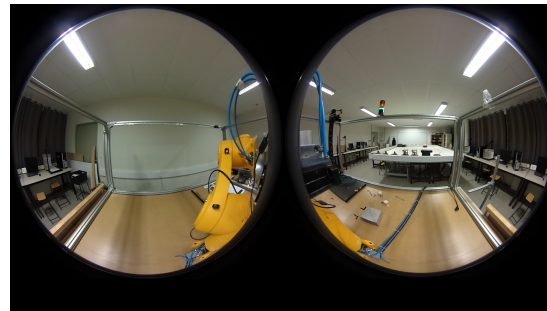


Image dual fisheye

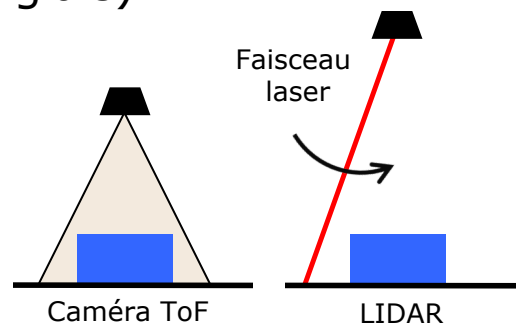


Image équirectangulaire

# Caméras temps-de-vol

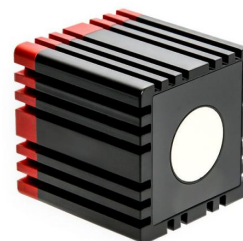
## Caméra temps-de-vol (ToF ou Time-of-Flight, en anglais)

- Projection de *lumière IR modulée*
- Image de profondeur de la scène observée
- Système compact
- Possible perturbation due à d'autres sources de lumière



### Exemples:

- **SwissRanger 4000 de Mesa Imaging**
  - Longueur d'onde: 850 nm
  - 50 fps
  - 176 pixels × 155 pixels
  - Champ de vision: 43.6° (H) × 34.6° (V)
  - Prix: 4295 \$
- **Kinect v2 pour XBOX de Microsoft (2014)**
  - Fréquence: 30 Hz
  - 512 pixels × 424 pixels (caméra de profondeur)
  - 1920 pixels × 1080 pixels (caméra RGB)
  - Champ de vision: 84.1° (H) × 53.8° (V)
  - Prix: 150 €
- **RealSense L515 de Intel (2021)**
  - 30 fps (caméra RGB et de profondeur)
  - Prix: 369 \$



SwissRanger

Kinect v2



RealSense L515

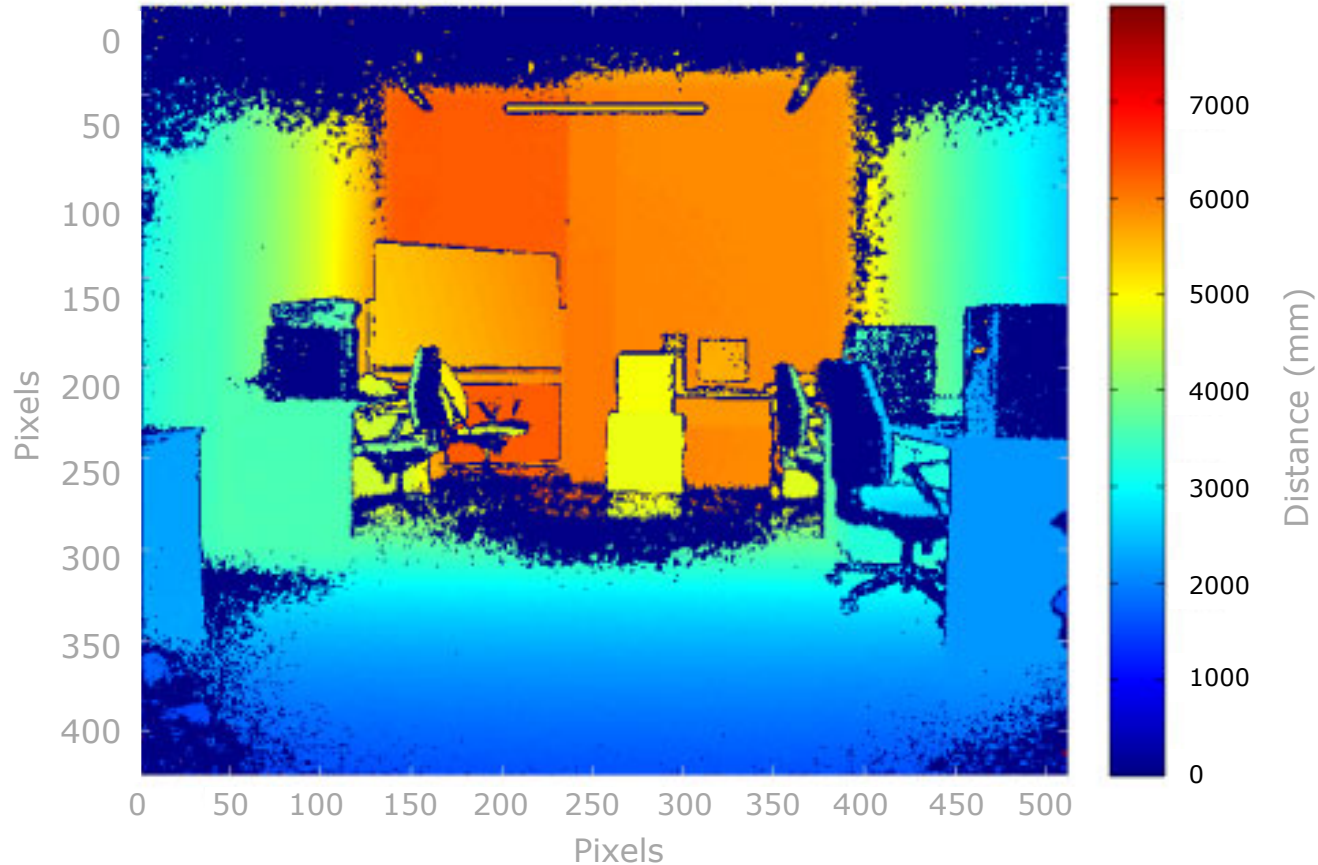


# Caméras temps-de-vol

- Kinect v2 de *Microsoft*



Image ou carte de profondeur



"An Empirical Evaluation of Ten Depth Cameras", G. Halmetschlager, M. Suchi, M. Kampel, M. Vincze, IEEE Robotics & Automation Magazine, vol. 26, n. 1, pp. 67-77, 2018

# Capteurs de triangulation

- *Triangulation optique* (capteur 1D)
  - Lumière laser (IR)
    - Émission
    - Réflexion
    - Mesure de distance  $z$  d'un objet

$$z = \frac{fd}{p + f \tan \theta}, \quad x = z \tan \theta$$

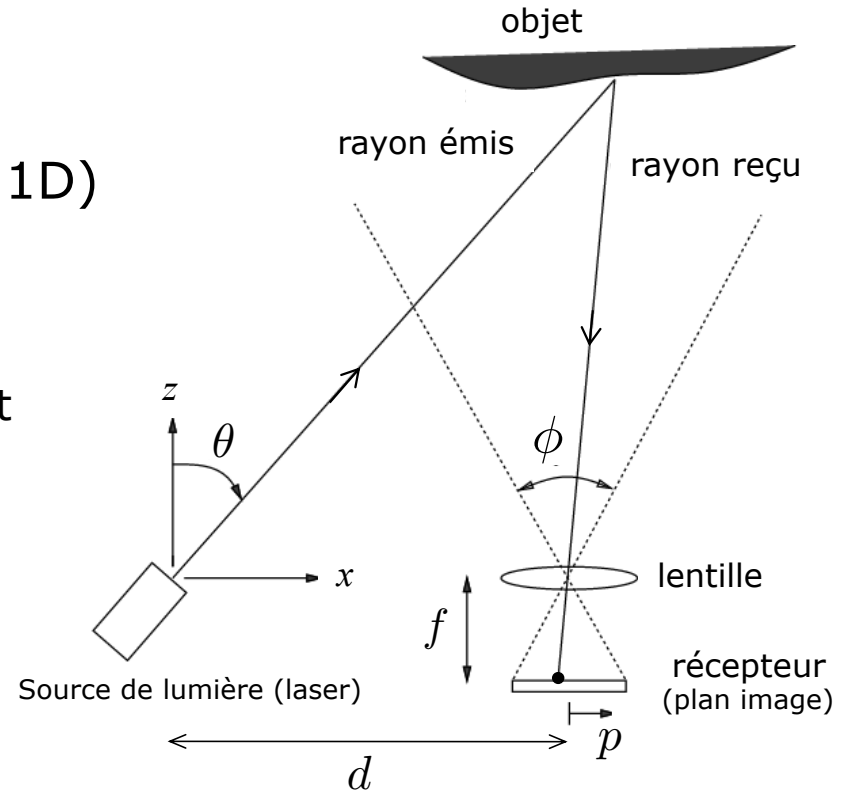
avec

$f$  : distance focale du récepteur (estimée)

$d$  : distance émetteur-récepteur (connue)

Exemple: 16 *proximètres IR*  
sur le robot Koala II de *K-Team*

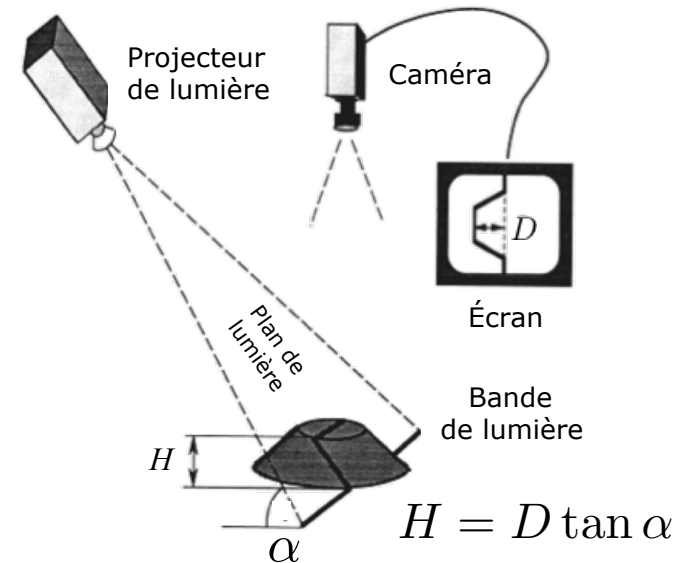
- Portée: 5-20 cm
- Prix: ~ 5 €/capteur
- « Bumper immatériel »



# Capteurs de triangulation

- *Lumière structurée* (capteur 2D)

- Une caméra
- Un projecteur de motif connu
  - *Vision active*
    - Source lumineuse modulée dans l'espace, le temps, l'intensité et/ou la couleur
- Calcul de profondeur simplifié par rapport à la stéréovision classique
  - *(Stéréo)vision passive*: corrélation entre images/environnement
  - *Vision active*: mesure directe, fonctionne dans le noir, pas besoin de texture



Exemples: Kinect v1 de Microsoft (2011), Xtion Pro Live de ASUS, ASTRA PRO de Orbbec, RealSense F200 de Intel

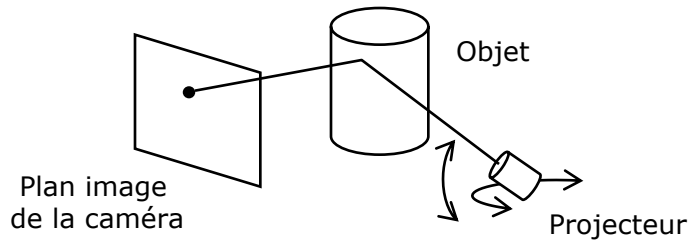


Kinect v1



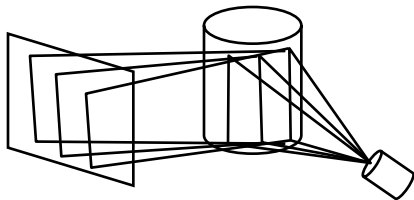
Motif IR projeté par la Kinect v1

# Lumière structurée: définitions (D. Fofi)



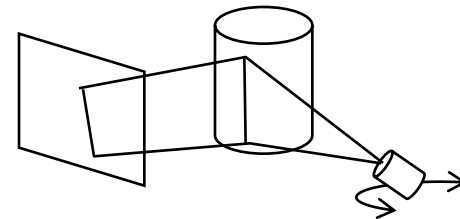
## 1 - Point de surbrillance :

- Pas de problème de mise en correspondance
- Balayage suivant les deux axes



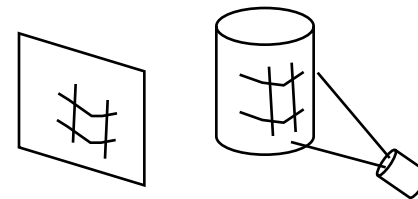
## 3 - Multi-plans :

- Correspondance entre les plans ?
- Pas de balayage



## 2 - Plan de lumière :

- Correspondance entre points de la ligne projetée ?
- Balayage suivant un axe



## 4 - Motif structurant :

- Problème de mise en correspondance
- Pas de balayage

# Lumière structurée: classification

**3 critères** selon les propriétés du motif projeté :

- Dépendance temporelle (**statique** ou **dynamique**)
- Nature de la lumière émise (**binaire**, **niveaux de gris** ou **couleurs**)
- Dépendance aux discontinuités (**périodique** ou **absolu**)

Classification proposée dans l'article:

*"Recent progress in coded structured light as a technique to solve the correspondence problem: a survey"*, J. Batlle, E. Mouaddib, J. Salvi, Pattern Recognition, vol. 31, n. 7, pp. 963-982, 1998

# Caméras événementielles

## L'œil humain comme une caméra numérique

- $10^8$  de photorécepteurs
- $10^6$  de fibres en sortie.  
Taux d'activation maximum: 100 Hz
- Plage dynamique: 90 dB ( $10^9$ )
- Plus de 20 yeux différents
- Consommation énergétique: 3 mW

**Sortie:** *Flot épars et asynchrone d'événements ponctuels*

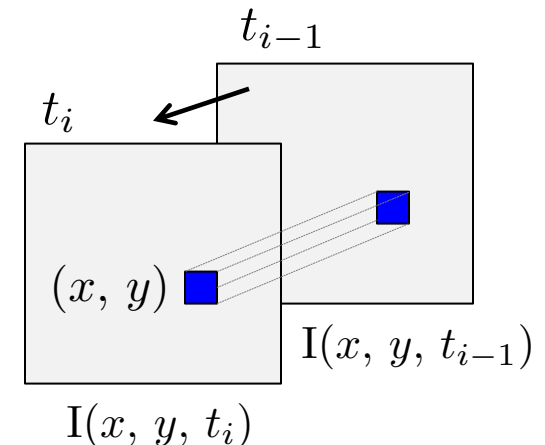
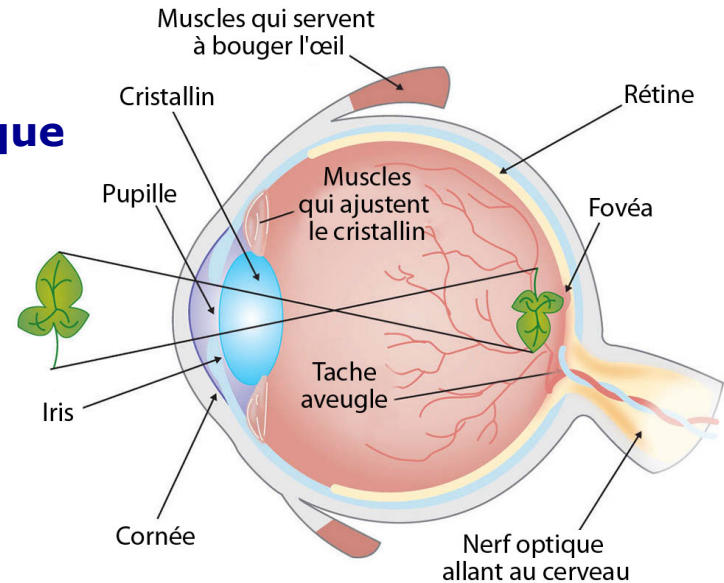
➡ Adoptons alors une approche neuromorphique !

## Caméra événementielle (ou "event-based")

La caméra produit en sortie des *événements asynchrones*  $(x, y, t, p)$  où  $p \in \{-1, 1\}$  est la polarité, avec une résolution temporelle de l'ordre de la microseconde. On a un événement lorsque:

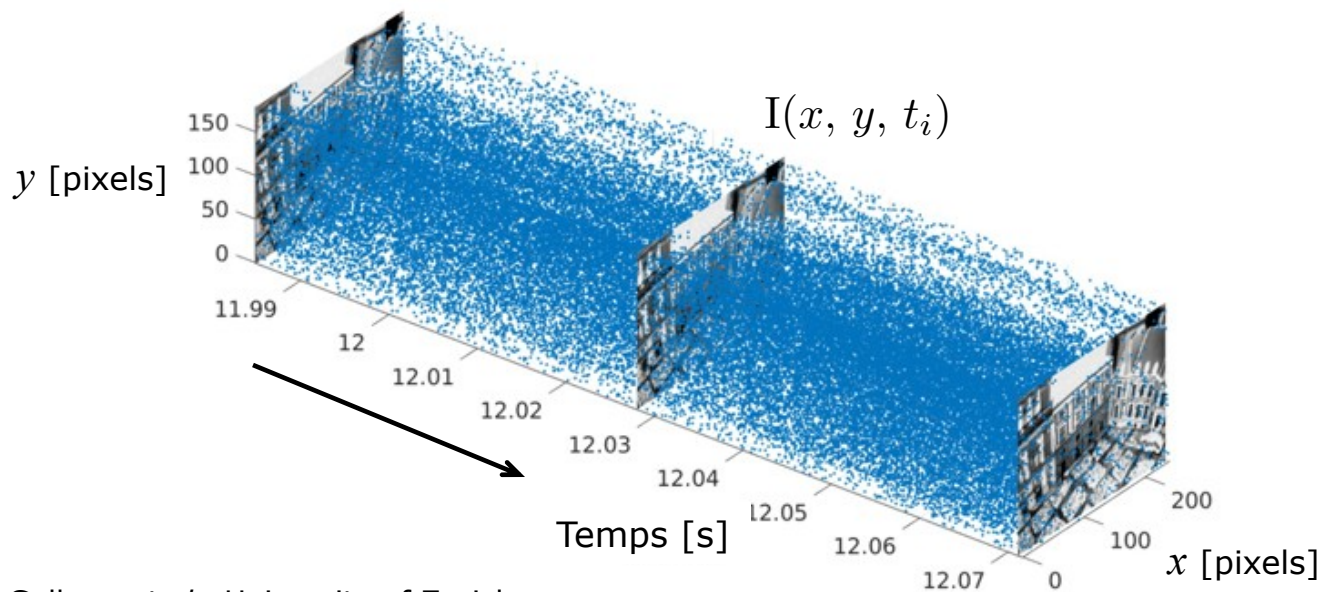
$$|\log(I(x, y, t_i)) - \log(I(x, y, t_{i-1}))| \geq \gamma$$

où  $\gamma$  est un seuil donné



# Caméras événementielles

- Équivalente (ou supérieure) à une *caméra standard haute vitesse* à plus de 1000 fps (pas d'éclairage spécial, latence très faible)
- *Réduction drastique* de la consommation énergétique, de la quantité de données à stocker (pas de redondance) et des ressources de calcul
- *Plage dynamique*: augmentation de plusieurs ordres de grandeur grâce au traitement local (supérieure à 120 dB)



Source: Gallego et al., University of Zurich

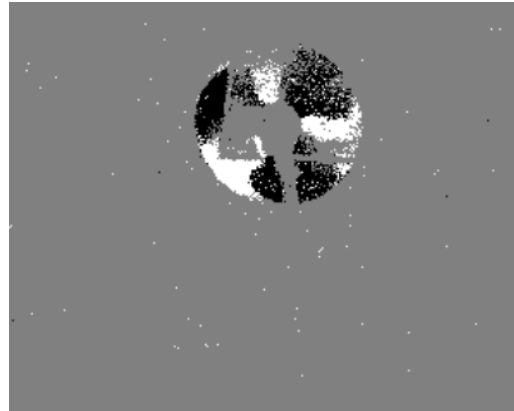
# Caméras événementielles commerciales

- **Evaluation Kit 1 - VGA** de *Prophesee* (2017)



[www.prophesee.ai](http://www.prophesee.ai)

Ventilateur en mouvement



"Image" événementielle

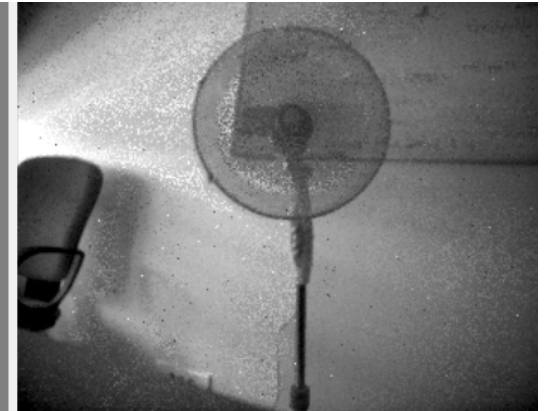
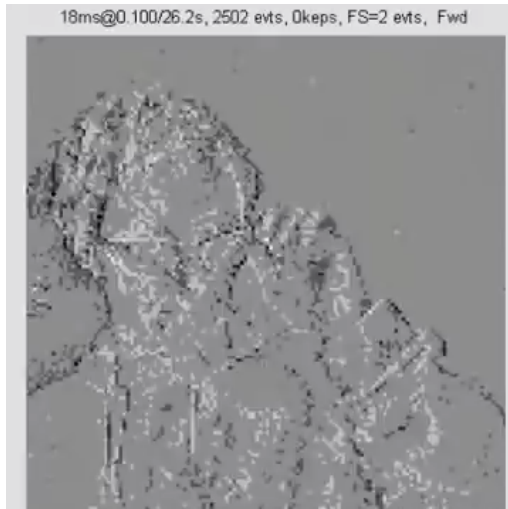


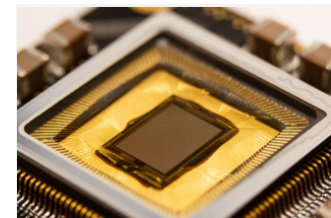
Image en niveau de gris



- **DVS** (Dynamic Vision Sensor) de *IniVation*

<https://inivation.com/dvp>

Latence [ $\mu$ s]	< 100
Plage dynamique [dB]	> 120

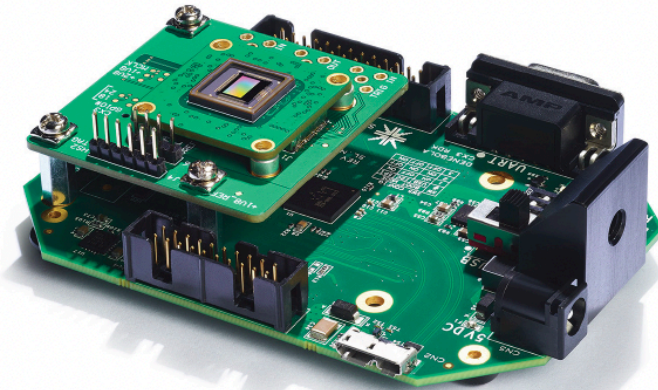


Pour plus d'infos voir l'article: "*Event-based Vision: A Survey*", G. Gallego, T. Delbrück, G. Orchard, C. Bartolozzi, B. Taba, A. Censi, S. Leutenegger, A. Davison, J. Conradt, K. Daniilidis, D. Scaramuzza, *IEEE Trans. Pattern. Anal. Mach. Intell.*, vol. 44, n. 1, pp. 154-180, 2022



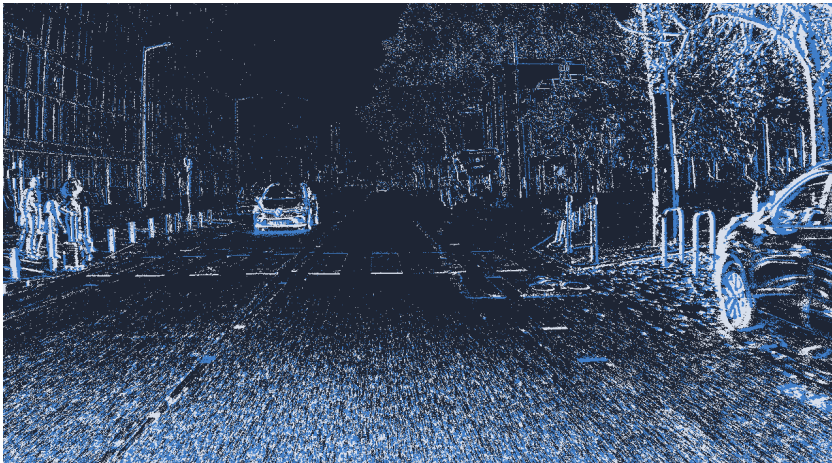
# Caméras événementielles commerciales

- **Evaluation Kit 3 – HD (EVK3)** de *Prophesee* (2021)



Spécifications de la caméra EVK3

Résolution [pixels]	1280 × 720
Latence [ $\mu$ s]	220
Plage dynamique [dB]	> 110
Taille des pixels [ $\mu$ m]	4.86 × 4.86
Max. larg. de bande [Gb/s]	1.6
Puissance absorbée [W]	4.5
Poids (optique exclue) [g]	112
Alimentation	USB 3.0



“Image” événementielle acquise par la caméra EVK3 embarquée sur un véhicule en mouvement

Polarité: blanc  $p = 1$ , bleu  $p = -1$

## Typologies de capteur: Tableau récapitulatif

**A** : Actif  
**P** : Passif  
**PC** : Proprioceptif  
**EC** : Extéroceptif

Classification (utilisation typique)	Capteur/système de perception	PC ou EC	A ou P
Capteurs tactiles (détection de contact physique ou de proximité, interrupteurs de sécurité)	Interrupteurs de contacts, bumpers	EC	P
	Barrière optique	EC	A
Capteurs de roue/moteur (vitesse et position de roue/moteur)	Encodeurs à balais	PC	P
	Potentiomètres	PC	P
	Encodeurs optiques	PC	A
	Encodeurs magnétiques	PC	A
	Encodeurs inductifs	PC	A
	Encodeurs capacitifs	PC	A

Classification (utilisation typique)	Capteur / système de perception	PC ou EC	A ou P
Capteurs d'orientation (orientation du robot en relation à un référentiel fixe)	Compas	EC	P
	Gyroscopes	PC	P
	Inclinomètres	PC	A/P
Basé balise (localisation dans un référentiel fixe)	GPS	EC	A
	Balises actives optiques ou radio	EC	A
	Balises actives à ultrasons	EC	A
	Balises réfléchives	EC	A

Classification (utilisation typique)	Capteur / système de perception	PC ou EC	A ou P
<b>Télémétrie active</b> (réflectivité, temps de vol et triangulation géométrique)	Capteurs de réflectivité	EC	A
	Capteurs à ultrasons	EC	A
	Télémètres laser	EC	A
	Triangulation optique (1D)	EC	A
	Lumière structurée (2D)	EC	A
<b>Capteurs de mouvement/vitesse</b> (vitesse relative à des objets statiques ou fixes)	Doppler radar	EC	A
	Doppler sonore	EC	A
<b>Capteurs de vision</b> (télémétrie visuelle, analyse de l'image complète, segmentation, reconnaissance d'objet)	Caméras à capteur CCD/CMOS	EC	P