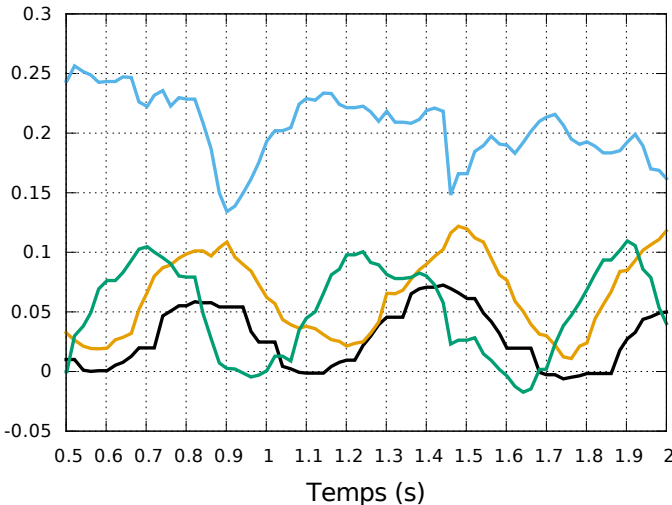


Délai induit par le filtre de l'IMU -- corrigé

Position Y (m), Inclinaison (radians)



Position latérale mesurée —

Position latérale estimée après correction —

IMU pitch —

IMU roll —