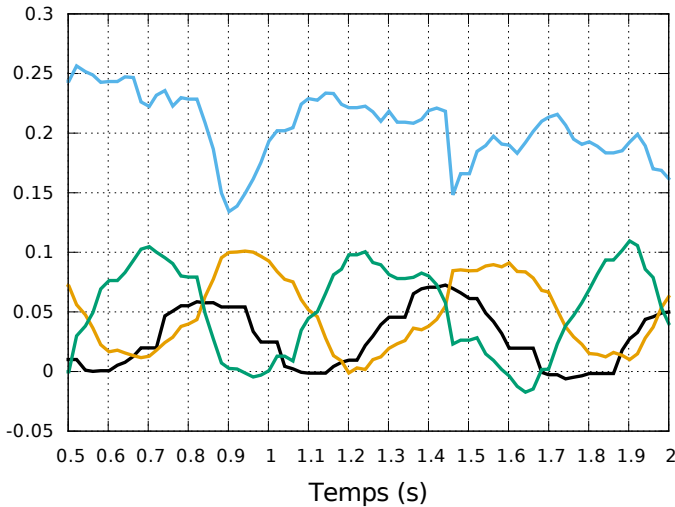


Délai induit par le filtre de l'IMU -- non corrigé

Position Y (m), Inclinaison (radians)



Position latérale mesurée —

Position latérale estimée avant correction —

IMU pitch —

IMU roll —