



Etats	Actions
S_base : S_WP1 S_WPi S_WPf S_obst_det WP_avoid S_fusioin S_zone "T"_OK S_zone "T"_NOK S_zone OK S_zone NOK S_cible S_V0 S_V1 S_V2 S_V3 S_V4 S_V5 S_landing S_collision	A1: décoller (take-off). A2: suivi de la trajectoire (ensemble des waypoints). A3 : détection d'obstacle par fusion de capteurs (Infra-rouge et Ultrason). A4 : évitement d'obstacle. A5 : recherche de la zone 'T' pour atterrissage. A6 : recherche de zone libre pour atterrissage d'urgence. A7 : action d'atterrir utilisant l'asservissement par caméra. A8 : action de re-planning et atterrissage. A9 : détection de cible potentielle. A10 : action de retour à la base. A11 : détection d'obstacle par LIDAR. A12 : version initiale de l'application 'tracking' (version V0). A13 : version V1 de l'application 'tracking' (V0 + préfiltrage par histogramme). A14 : version V2 de l'application 'tracking' (V0 + re-dimension de l'image). A15 : version V3 de l'application 'tracking' (V0 + extra-stabilisation). A16 : version V4 de l'application 'tracking' (V1 + extra-stabilisation). A17 : version V5 de l'application 'tracking' (V2 + extra-stabilisation). A18 : A2 & A11 A19 : A2 & A3 A20 : Hovering A21 : A20 & A11 A22 : A20 & A4 A23 : A20 & A9 A24 : NOP