

RubbleScout

"Navigating Chaos, Saving Lives"

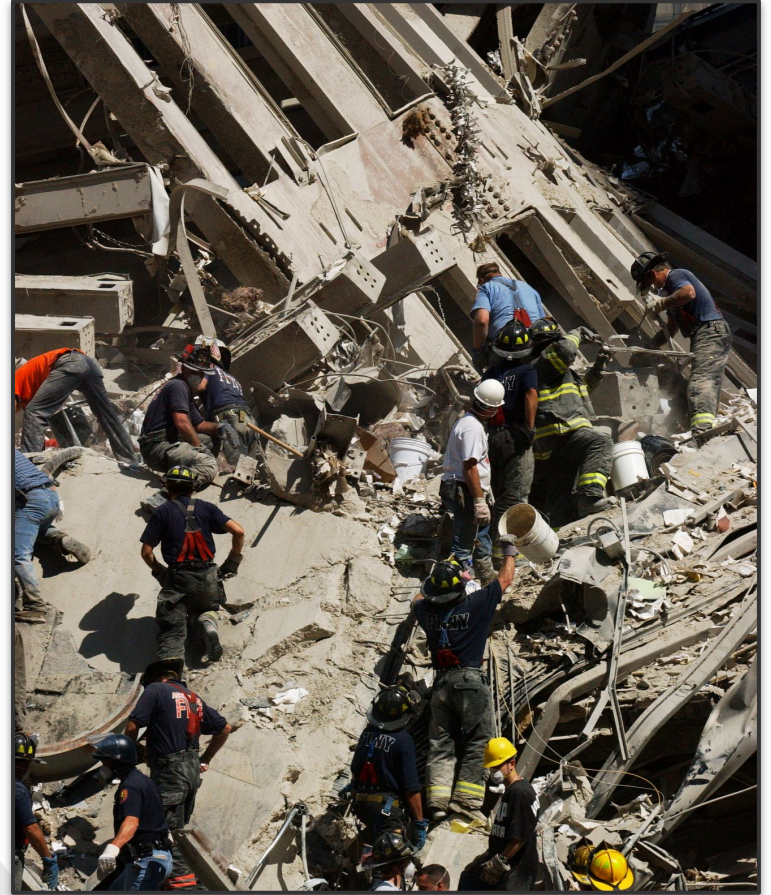
Cazaubon Lorenz

Contexte et Problématique

Pourquoi c'est important ?

Les opérations de recherche et de sauvetage en milieu sinistré sont souvent **dangereuses** et **complexes**.

Les secouristes **risquent leur vie** en entrant dans des zones instables et potentiellement dangereuses.



Contexte et Problématique

Objectifs du Projet :

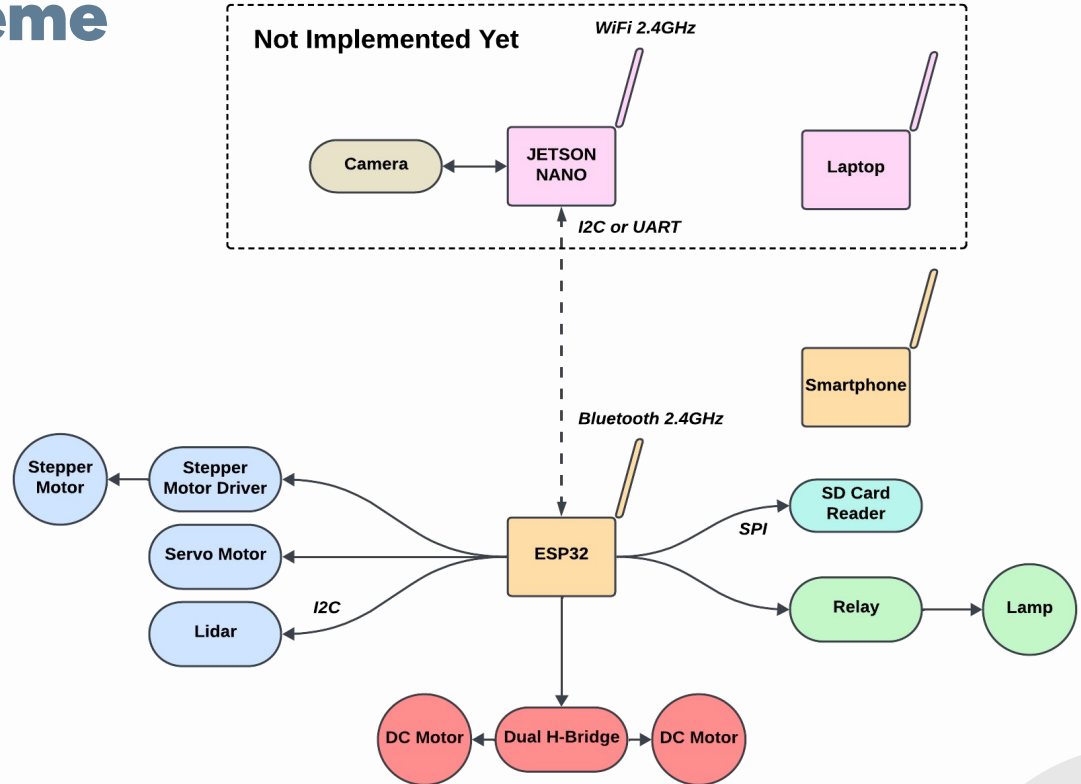
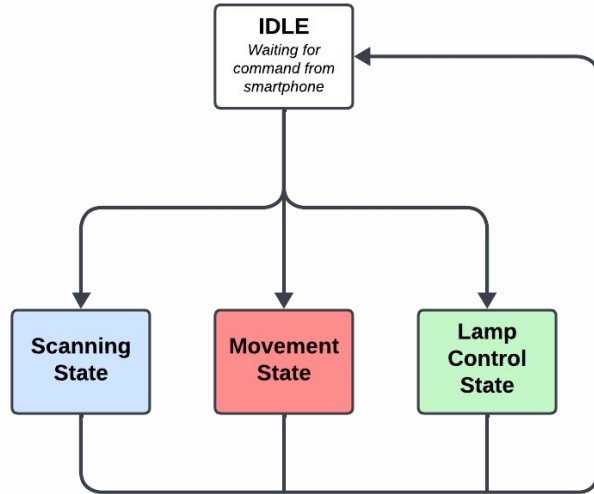
- Réduire les risques
- Accélérer les interventions

Applications Principales :

- Cartographie 3D
- Détection d'obstacles et de survivants



Architecture du Système



Utilisation de la Jetson Nano

- Traitement vidéo, reconnaissance d'objets et de personnes
- Navigation autonome, recherche de chemin
- Transmission vidéo en direct
- Gestion des données de scan 3D, nuage de points



Développements Futurs



Intégration de la Jetson Nano : Pour le traitement vidéo et la reconnaissance d'objets.



Développement des Algorithmes de Navigation : Pour permettre au robot de naviguer de manière autonome.



Communication Longue Portée : ELRS, CROSSFIRE,..

Démonstration

Machine à État

