Final year project report

Le titre cest important deuxieme ligne du titre

BELPOIS Vincent Under the sipervision of Dr. Ivan Mutis

2024









Acknowledgments

Acknowledgments









Contents

1	Introduction	7
2	smol title 2.1 Présentation de la carte de développement	8 8
3	Conclusion	9
bi	bibliography	
$\mathbf{G}^{]}$	Glossaire	
List of figures		11
Aı	nnexe	12







1 Introduction

Introduction

$$\int_{\alpha}^{\beta} f(x) dx$$

[1]





2 big title

text to introduce section

2.1 Présentation de la carte de développement





3 Conclusion

Conclusion





REFERENCES REFERENCES

References

[1] Wei Xu, Yixi Cai, Dongjiao He, Jiarong Lin, and Fu Zhang. Fast-lio2: Fast direct lidar-inertial odometry. *IEEE Transactions on Robotics*, 38(4):2053–2073, 2022.





List of Figures





Annexe

Uncomment input annexe when needed



