

Exigence :

position  $\left| \begin{array}{l} \text{altitude} \\ \text{position} \end{array} \right| \Rightarrow \text{taux de rafraichissement} \geq 20 \text{ Hz}$   
 $\pm 5 \text{ cm}$  (tdn)

orientation  $\rightarrow \text{tdn} \geq 20 \text{ Hz}$   
 $\pm 1^\circ$

contraintes : dimension / vitesse / Aliv

$\rightarrow$  Solution

- Vision  $\rightarrow$  2 cam //  $\Rightarrow$  triangulation  
 $\rightarrow$  lidar  
 $\rightarrow$  SLAM  
 $\rightarrow$  IA - reco facial  
 $\rightarrow$  Tag

- proprio  $\rightarrow$  centrale inertielle  
 $\rightarrow$  barometrie

- Radio  $\rightarrow$  Detecteurs  $\&$  } ampl  
 $\rightarrow$  wifi  
 $\rightarrow$  mode (impedance des beton)  
 $\rightarrow$  US  
 $\rightarrow$  Lidar