

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