

Inicialización

Recoger  
imagen de  
la cámara

Detectar  
marcadores

¿Hay algún  
marcador?

no

sí

Estimación  
de la posición

¿Posición  
válida?

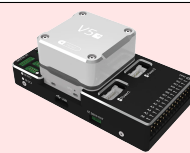
no

sí

Inversion de  
posición y  
orientacion

Envio al  
autopiloto

$p, \Psi^{Marcador \rightarrow UAV}$



Estimador  
de estados

Control de  
posición y  
velocidad

Control de  
orientación