

Inicialización

Recoger
imagen de
la cámara

Detectar
marcadores

¿Hay algún
marcador?

no

sí

Estimación
de la posición

¿Posición
válida?

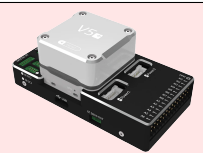
no

sí

Inversion de
posición y
orientacion

Envio al
autopiloto

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



Estimador
de estados

Control de
posición