1. **Arquitectura**

La arquitectura se basa en un módulo de control, un módulo de aeronave o UAV, un módulo de Cámara, bien sea Raspbberry Pi O Survey 3DR Solo y un servidor.

Unmanned Aerial Vehícle(UAV)

Raspberry Camera

Server

Control

Fig 1.Arquitectura general

1. **Control:** Es el encargado de llevar a cabo la ejecución de la misión, se encarga de dar instrucciones al UAV para la captura de imágenes y ruta de misión.
2. **UAV:** Es el encargado de portar las cámaras para efectuar las capturas, puede ser el UAV armado basado en APM 2.6 y el Drone 3DR Solo.
3. **Cámara:** Este módulo se encarga de llevar a cabo la toma de fotografías, en este caso se tienen contemplado 2 módulos independientes, el Rasberry Pi NoIR y el MapIR Survey 3. Es importante aclarar que el 3DR Solo está diseñado para obturar automáticamente la MapIR y el APM obtura la Raspberry PI NoIR respectivamente, esto por las características en voltaje.