* 받을 정보
* 보낼 정보

Vision team 자체적으로 작업할 내용

1. 영상(이미지) 데이터 송수신 및 데이터 처리 작업
2. 목표에 대한 Object derection 작업
3. 목표 객체 map pinpoint 생성 작업 (자체 생성 후 그 결과를 토대로 정보/데이터 송수신 테스트)

가이던스 팀에게 받을 정보/보낼 정보

* GPS 정보 – 진행방향에 대한 정보와 위치 정보를 토대로 목표 객체 추적 후 해당 객체의 위치 표시를 위한 기본 정보
* 목표 객체 위치 정보 – 지도에 표시될 좌표정보

센서팀에게 받을 정보/보낼 정보

* 고도 정보 – 객체의 보다 정확한 거리를 측정하기 위한 정보(GPS만으로 가능하나 고도 센서가 있다면 받아 활용할 예정)
* (추후 추가된다면)라이더 정보 – Phase 2 부분에서 동적 장애물/회피 비행을 카메라 영상 처리를 통해 진행한다면 동적으로 회피하기위한 정보

인터페이스팀에게 받을 정보/보낼 정보

* 조작 방향에 대한 정보 - Phase 2 부분에서 객체가 근접하는 도중 그쪽으로 조작하려 한다면 거기에 대한 반발을 주기 위한 정보