

DRONE CONTEST 2021

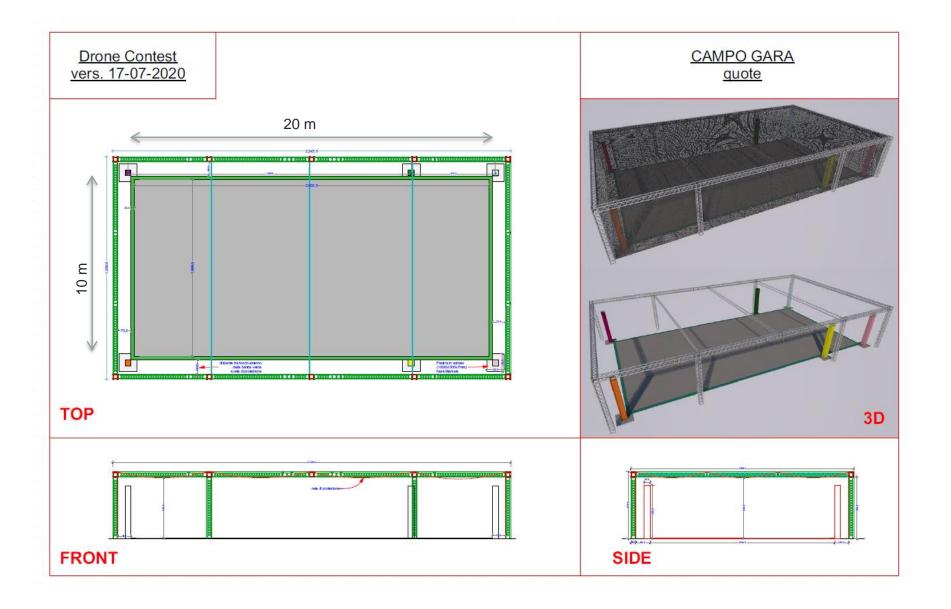
Campo di Gara

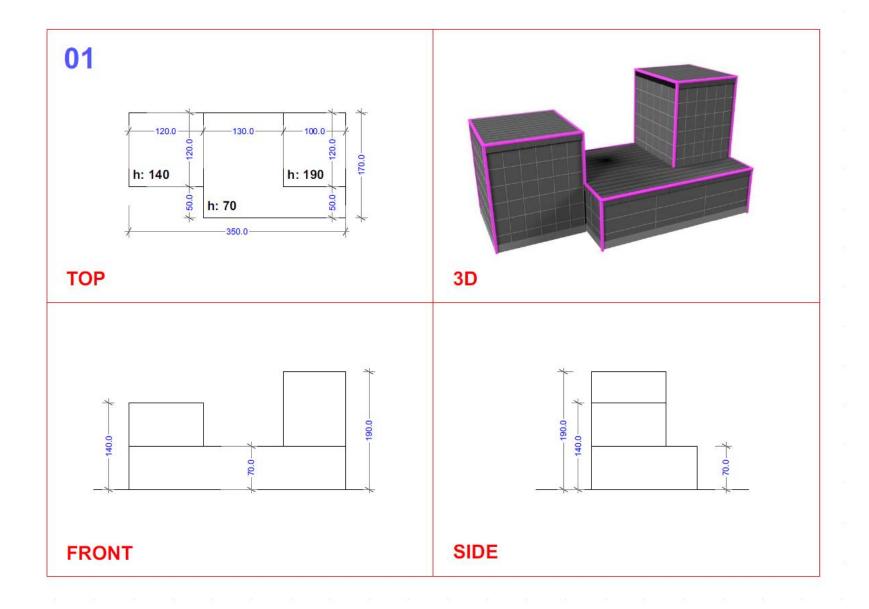


19/01/2021

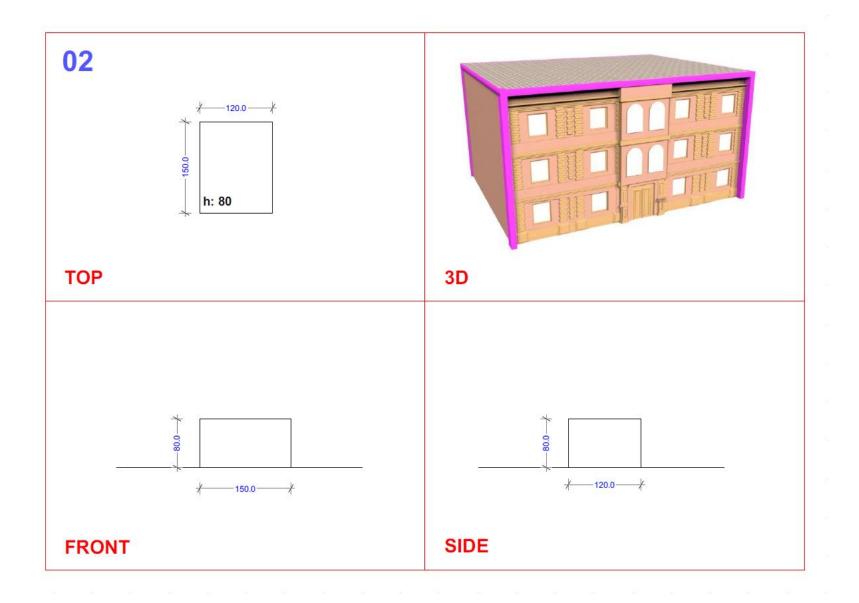
Dettaglio del Campo di Gara e degli ostacoli fissi





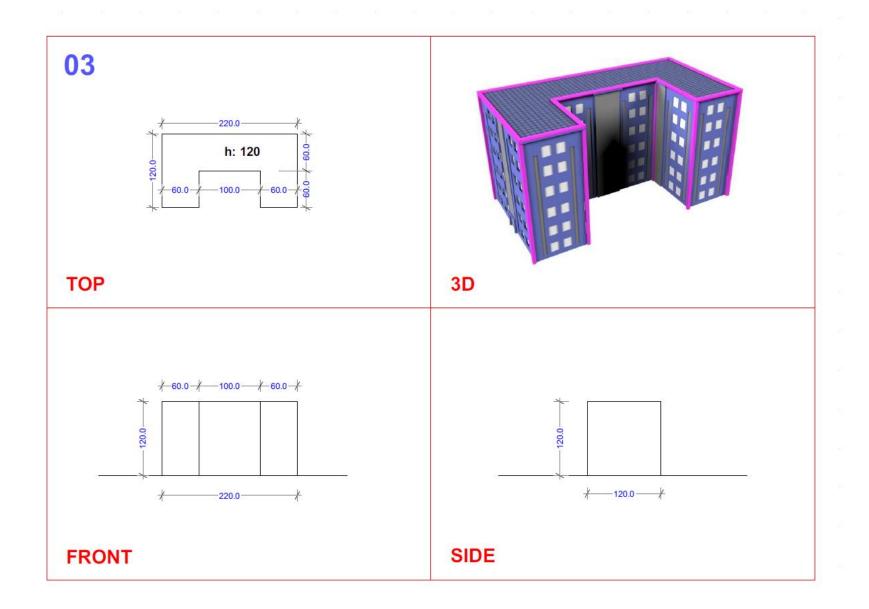




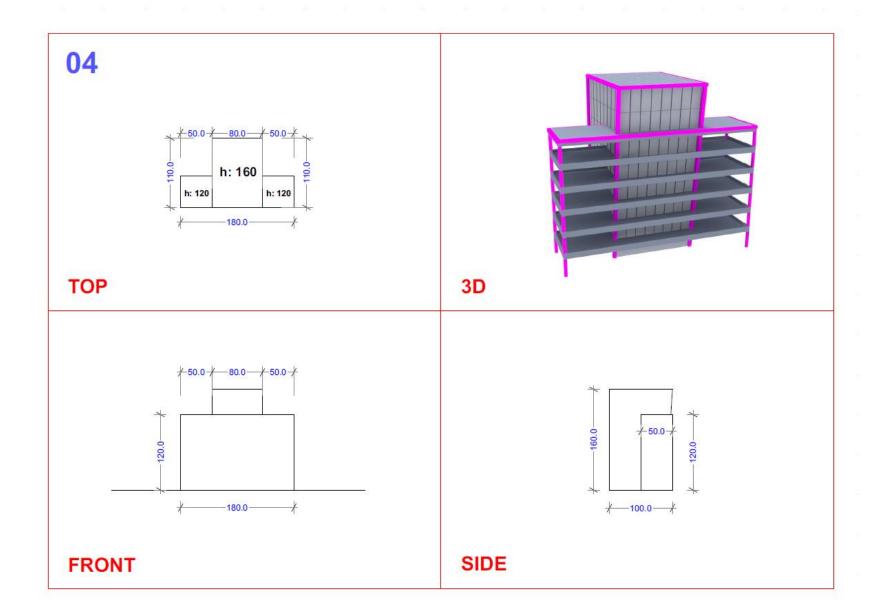


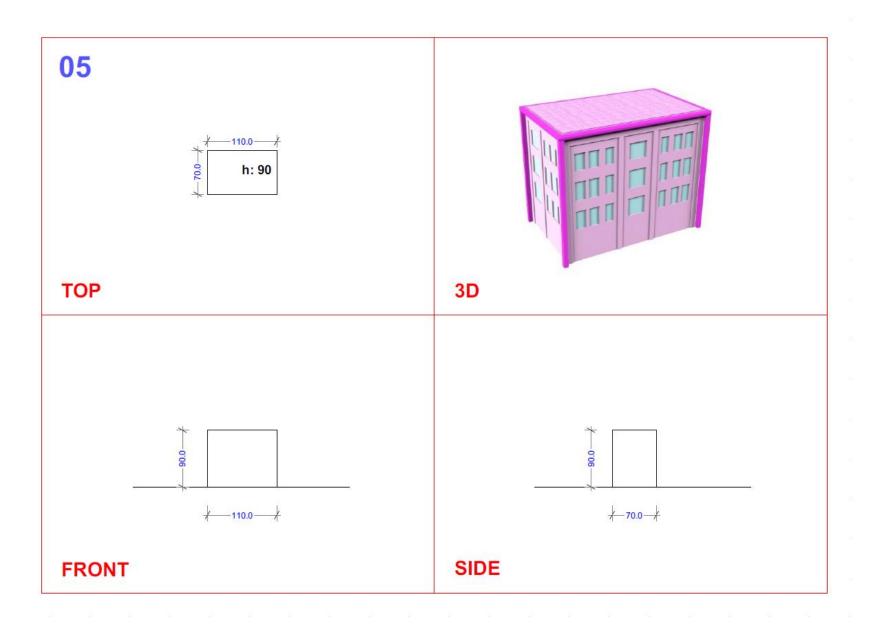
© 2019 Leonardo - Società per azioni

Company Restricted

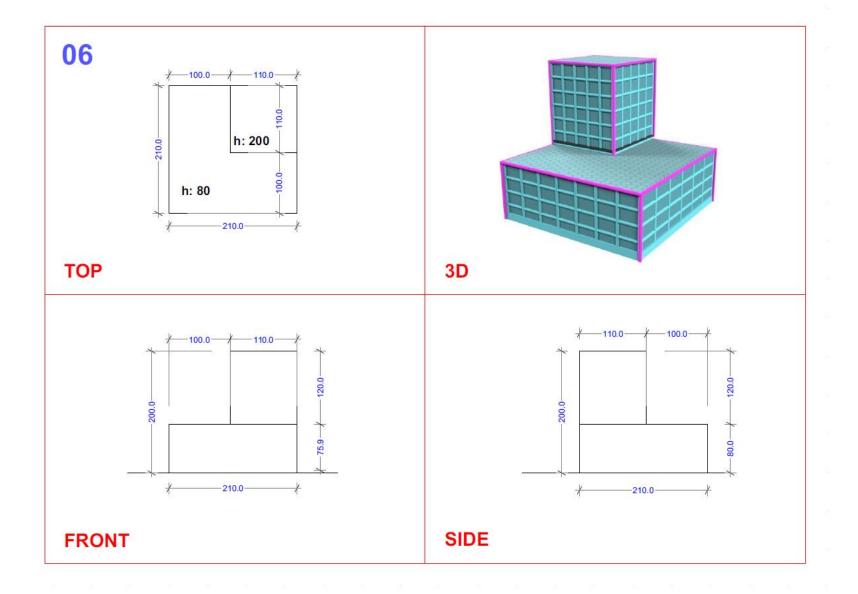


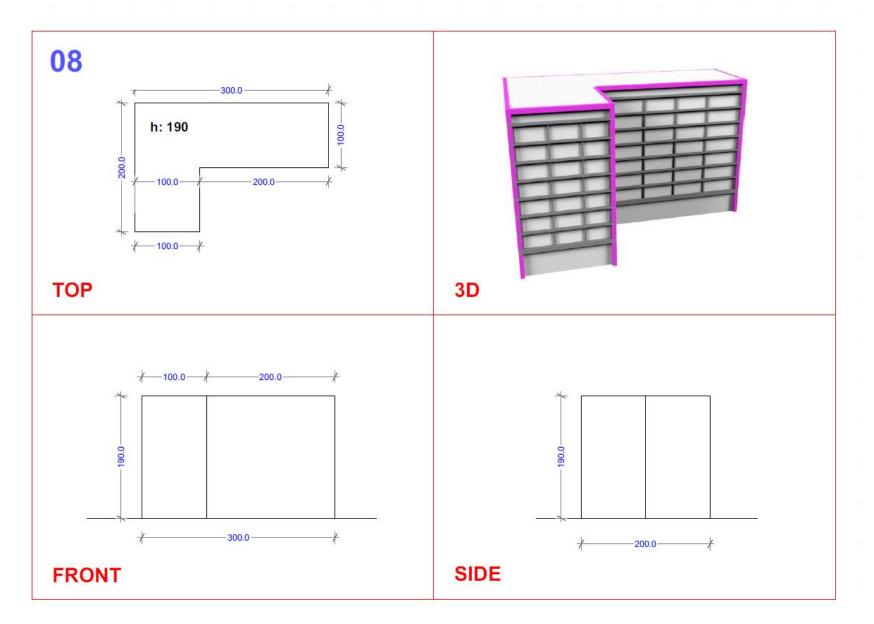
© 2019 Leonardo - Società per azioni

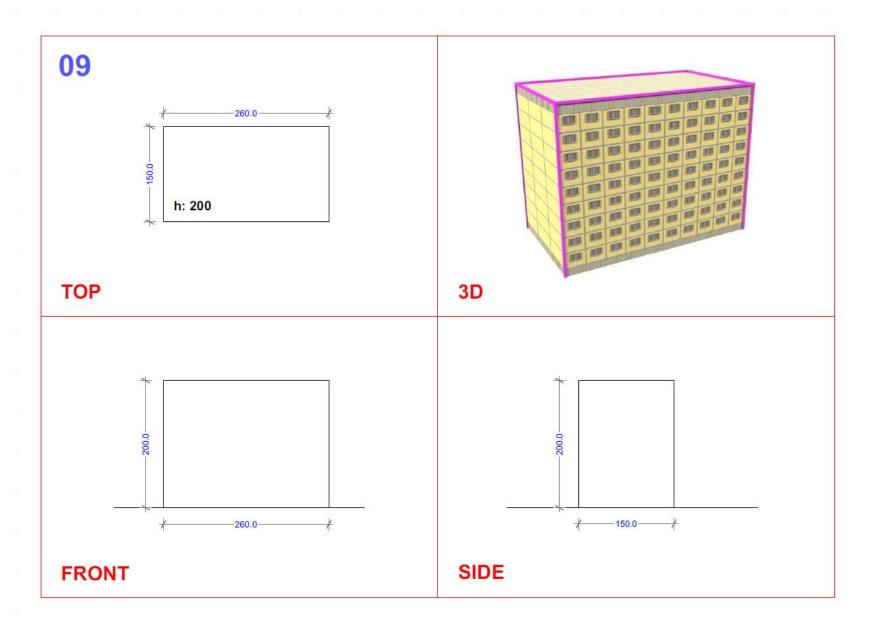




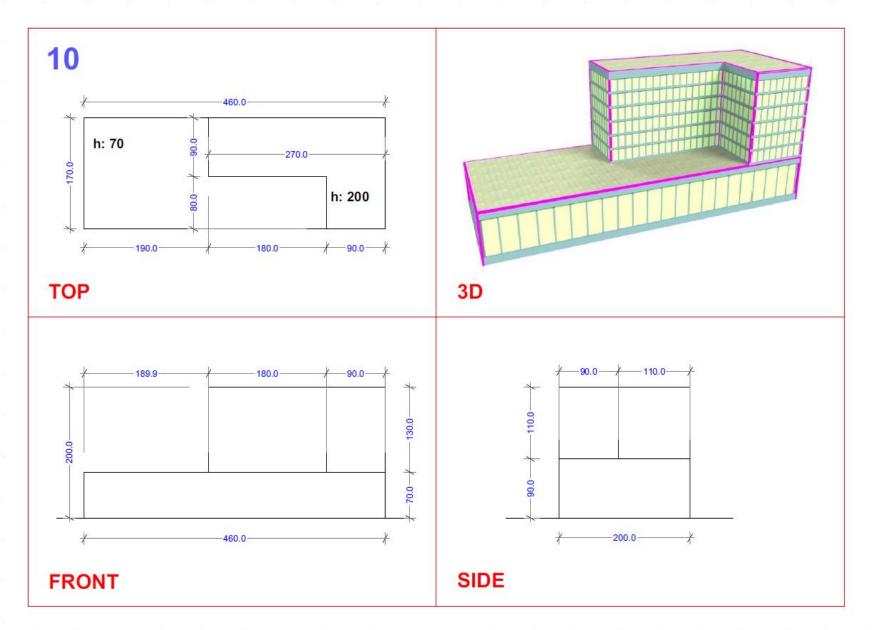
Company Restricted



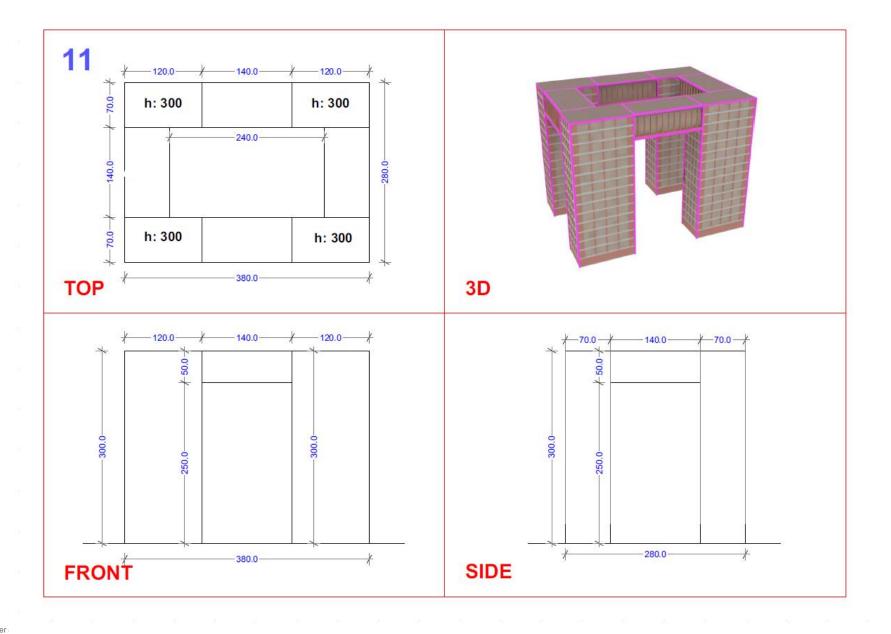




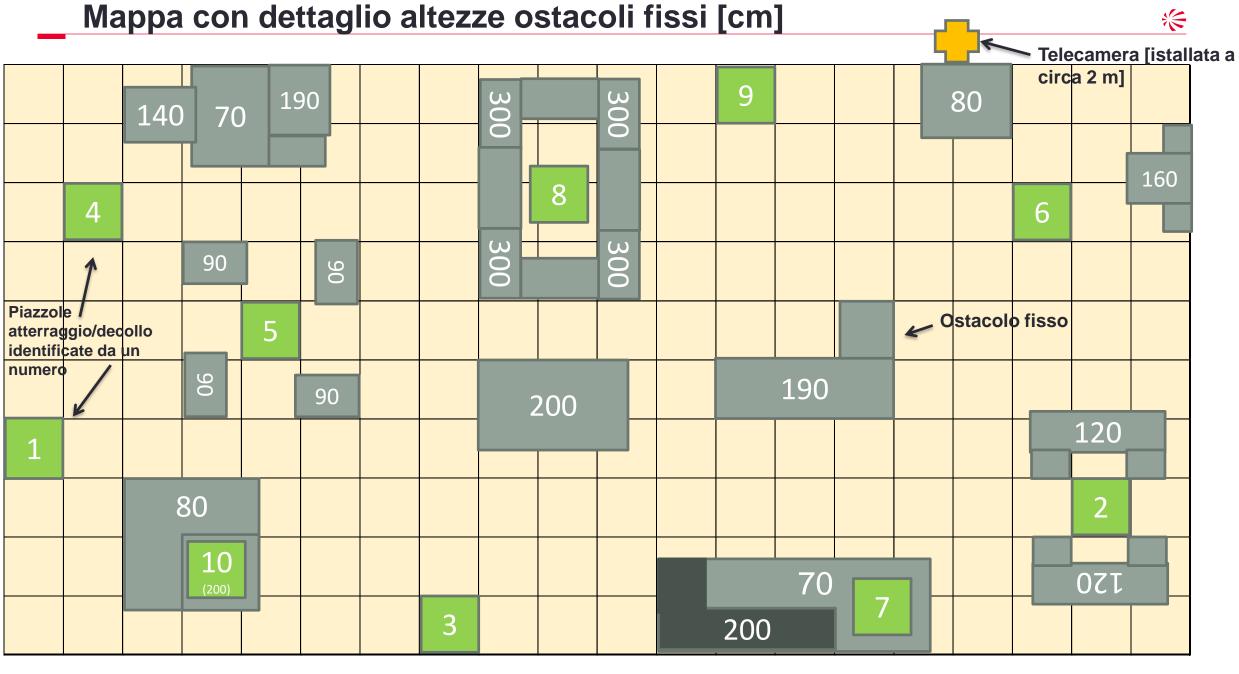








Disposizione Ostacoli Fissi nel Campo di Gara

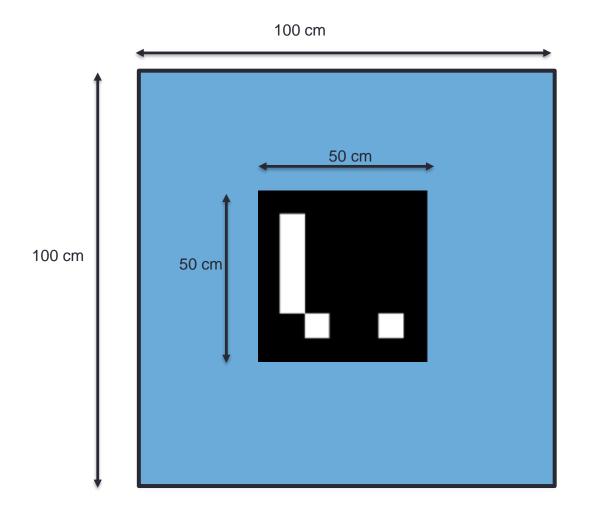


Mappa con dettaglio ID ostacoli fissi [n] -Telecamera 6





AruCo per piazzole decollo/atterraggio

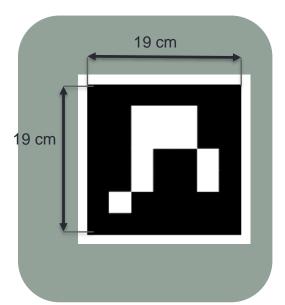


Le piazzole, identificate nella mappa con numeri da 1 a 10, avranno come marker degli Aruco di dimensioni 50x50 rappresentanti il corrispondente numero della piazzola. Nel es. a sinistra è rappresentata la piazzola n. 2.

ID raffigurato: 2 - Generatore di AruCo utilizzato: https://tn1ck.github.io/aruco-print/



AruCo per Bot terreste & Stringa numerica



Es. di Marker AruCo per bot terreste collaborativo/non collaborativo



Es. stringa con punteggio associato alle piazzole. *Piazzola1=0; Piazzola10=4*



Esempio reale (Modello del Bot che utilizzeremo: DEEBOT OZMO 950)

Generatore di AruCo utilizzato: https://tn1ck.github.io/aruco-print/



THANK **YOU**FOR YOUR ATTENTION

leonardocompany.com