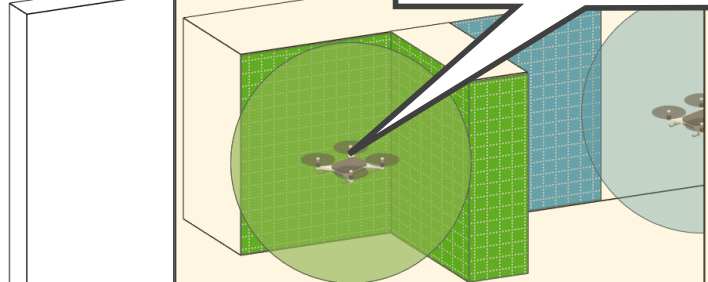
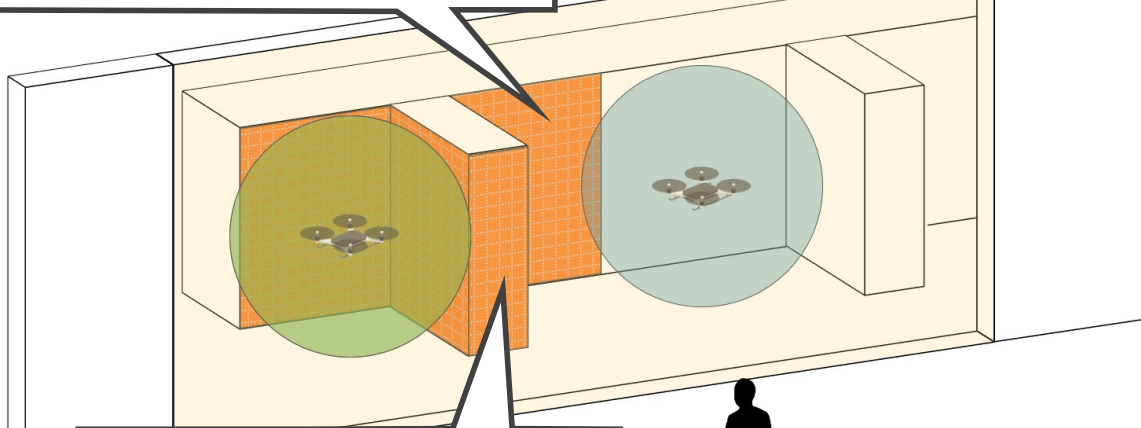


各ドローンが
自己位置推定, マッピング



死角領域内の
可視化範囲の拡大



3次元環境地図の統合

