

❖ Etudiants

Alaa Dichari – Jean-François Erdelyi –
Sarah Laloge – Yoanna Zerbib

❖ Encadrants

Aurélien Gonzalez

❖ Résumé

Tests de plusieurs algorithmes de SLAM
monoculaire afin de déterminer les plus
Pertinents dans le cadre d'une reconstruction
3D en ligne via un caméra embarquée d'un
drone



<http://youtu.be/AwOhPorHQbM>

❖ Mots clés

SLAM Monoculaire, Drone, ROS