

# PROOF OF CONCEPT (POC)

## PYXIS UGV

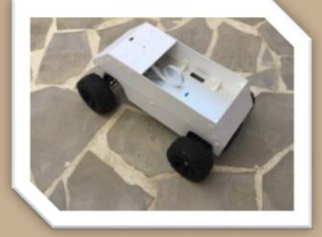
- **Drone terrestre d'intervention rapide**
- **Portée illimitée** (4G de base, 5G ou constellations de satellites)
- **Distance franchissable de plusieurs dizaines de kilomètres**
- **Vitesse maximale autour de 60 km/h**

### Applications

- **Caméra déportée (analysant, surveillant, et détectant)**
- **Inspection de chantiers** ou autres
- **Cartographie** atmosphérique, pollution, etc.
- **Reconnaissance**
- **Patrouille**
- Search and Rescue
- Recherche et éducation
- Etc.

### Caractéristiques

- **Stabilisation vidéo** via un système RPY
- Réseaux data/vidéo optimisés à faible latence
- Nombreux capteurs : IMU, GNSS, Pression, etc.
- **Reconnaissance et localisation de voitures, piétons, etc.**
- Etc.



## PYXIS UGV

## PYXIS GCS

La **station sol** de l'UGV **PYXIS** a été conçu de manière à être intuitive et facile d'utilisation.

- **Vidéo de conduite** en temps réel
- **Situation sur carte** en temps réel (fournisseurs de data : OSM, Google Map)
- **Indications des vitesses, rapport, attitude et cap**
- **Tableau de données**, regroupant mode de contrôle, commandes, position/attitude, distance par rapport à la station, etc.
- **Conduite** par l'intermédiaire **d'un volant**
- **Assistance à la conduite** (via différents modes de contrôle)
- **Contrôle de la caméra** (en lacet)
  
- **Enregistrement** intégral de la **télémetrie** (et des données embarquées)
- **Export Google Earth** (fichier kml)

