

STAMINA – Navigation par l’image



Suivi autonome d’itinéraires sans GPS !

www.isl.eu



Objectifs / enjeux du projet

- Développer une brique technologique de navigation par l’image sans positionnement par satellite (GNSS)
- Réaliser un suivi autonome d’itinéraires, sans dérive et extrêmement précis, adapté aux opérations en environnements non structurés (OPEX)
- Définir complètement un itinéraire à suivre par une simple séquence d’images

Innovation / atouts majeurs

- Mémorisation en temps réel des nouveaux itinéraires immédiatement exploitables sans post traitement
- Réduction de l’information image d’un itinéraire au strict minimum transmissible entre véhicules (compatibilité avec le système d’information et de combat Scorpion SICS)
- Faculté à restaurer la capacité de positionnement en cas de brouillage GNSS (NavWare)



Application militaire ou civile du projet

- **Fonction MULE** du robot tactique polyvalent (RTP) défini par l’Etat-Major de l’Armée de Terre (EMAT)
- **Systèmes d’ouverture d’itinéraires (SOI)** : autonomie du véhicule de détection multi-capteurs (DMC)
- **Convois autonomes** (compatibilité Scorpion SICS)
- **Robots rondiers** : surveillance des bases opérationnelles avancées (FOB), des zones sensibles et des frontières



ISL – Institut franco-allemand de recherches de Saint-Louis

✉ Business Development Office : bdo@isl.eu
5 rue du Général Cassagnou • 68301 Saint-Louis • France