

Illustration du projet Voicestick, vue de haut. Dans la salle A se trouvent le pilote avec son drone D et une cible virtuelle (T) invisible pour lui mais à atteindre. Le pilote porte un casque (C) pour recevoir les commandes du guide. Ce guide est dans la salle B, équipé d'un micro (M) et placé face à un écran (E). Sur cet écran, il peut voir la cible dans l'espace capté par la caméra du drone.

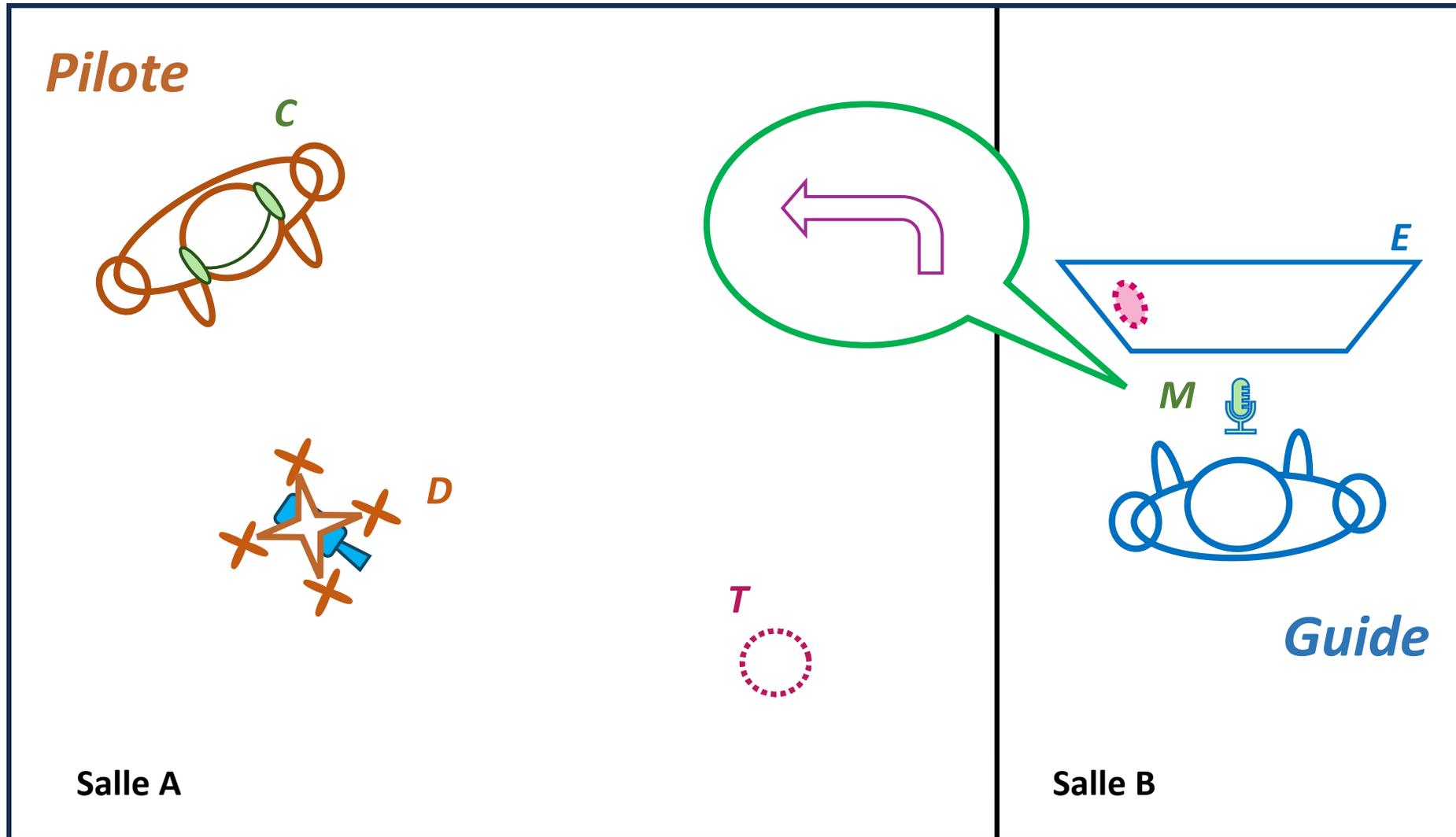
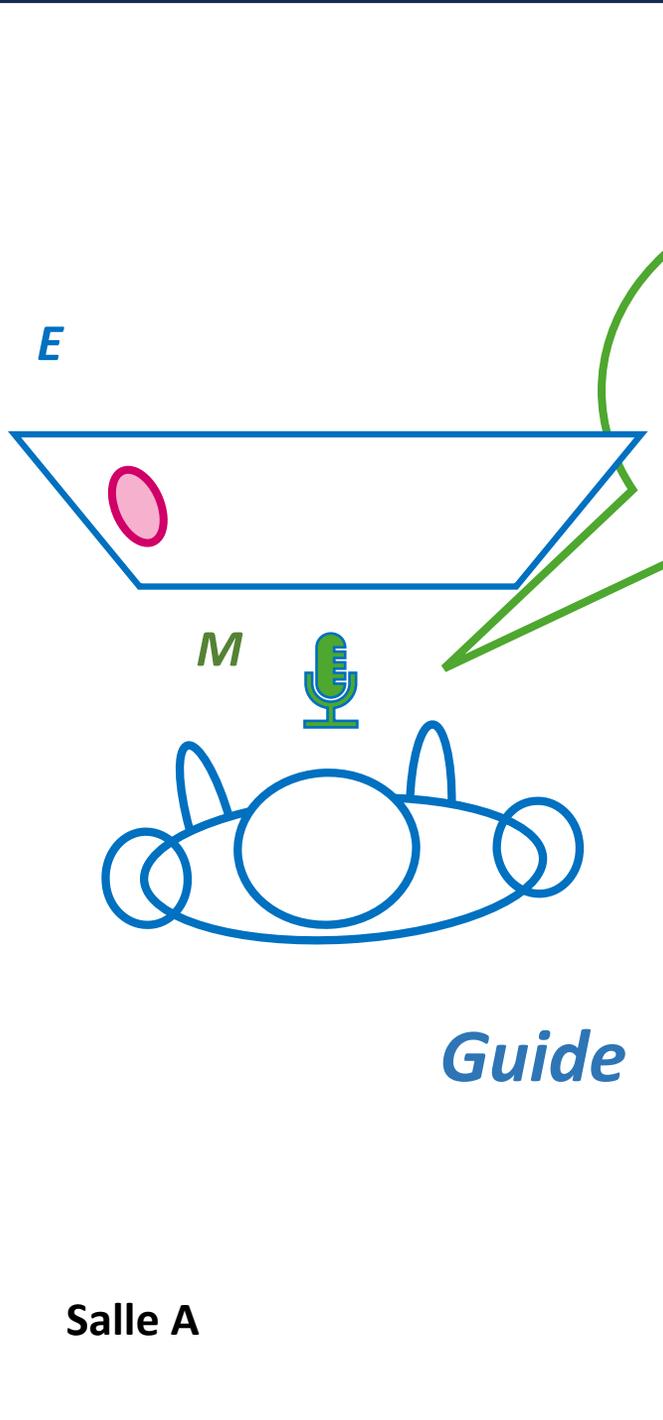


Illustration du projet Voicestick, vue de haut.

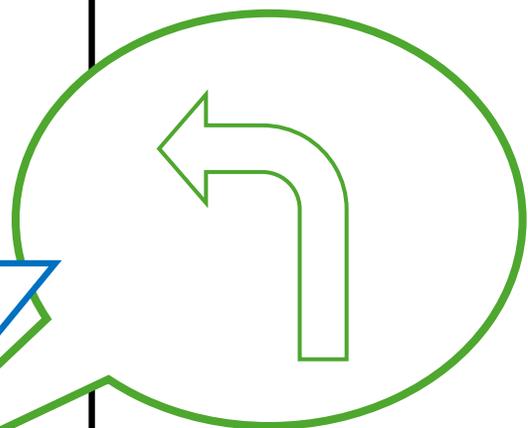
En Salle A se trouvent le pilote avec son drone D et une cible virtuelle (T) invisible pour lui mais à atteindre. Le pilote porte un casque (C) à écouteur pour recevoir les commandes du guide. Ce guide en Salle B, équipé d'un micro (M) et placé face à un écran (E). Sur cet écran, il voit la cible virtuelle dans l'espace capté par la caméra du drone.



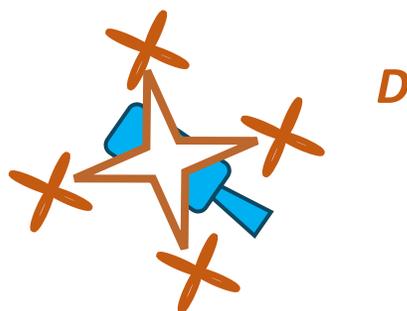
Salle A

Guide

Pilote



Salle B



En Salle A, le guide équipé d'un micro (*M*) est placé face à un écran (*E*). Sur cet écran, il peut voir la cible virtuelle à atteindre dans l'espace modélisé de la Salle B capté par la caméra d'un drone.

En Salle B se trouvent le pilote avec son drone *D* mais la cible virtuelle (*T*) est invisible pour lui. Il reçoit les commandes du guide par un casque (*C*) à écouteurs.

*T*

