



RÉPUBLIQUE  
FRANÇAISE

Liberté  
Égalité  
Fraternité



## Contrôle Non Destructif automatique par drone d'un étage réutilisable de lanceur – cas d'usage Callisto

Challenge IA pour le Transport Spatial contribuant au Vecteur d'Innovation Prioritaire « Système de Transport Spatial Intelligent »  
Objectif : contribuer à l'automatisation des Contrôles Non Destructifs de revalidation d'un étage réutilisable de lanceur avant revol



OCTO Technology | Philippe GOGE – André AMALOR – Thibaut LEIBEL – Data & AI Smart Industry

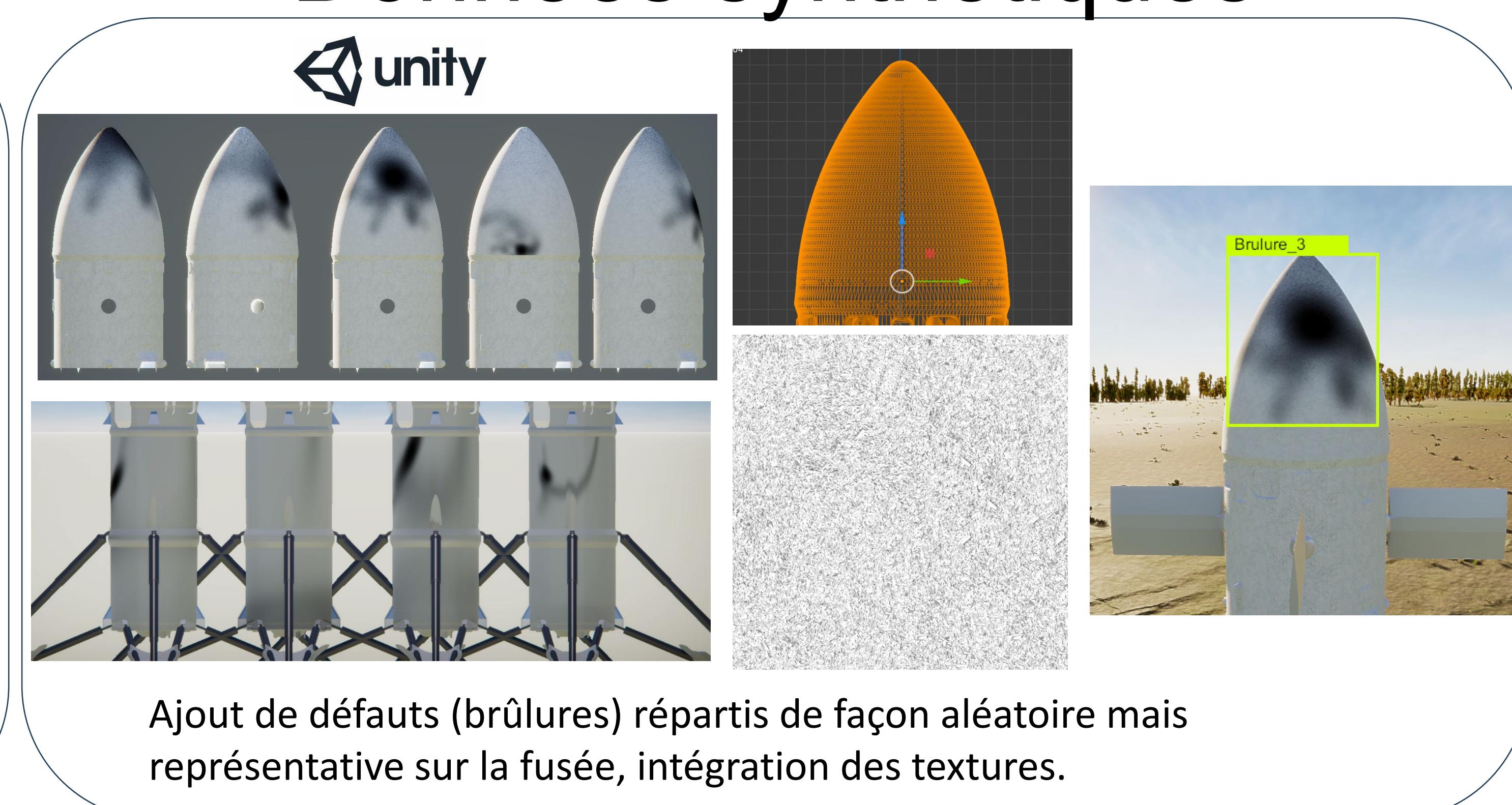
CNES | Stéphane ORIOL - Direction du Transport Spatial – Florian LAVELLE - Direction Technique et Numérique

### Etapes du projet (de l'environnement au modèle d'IA)

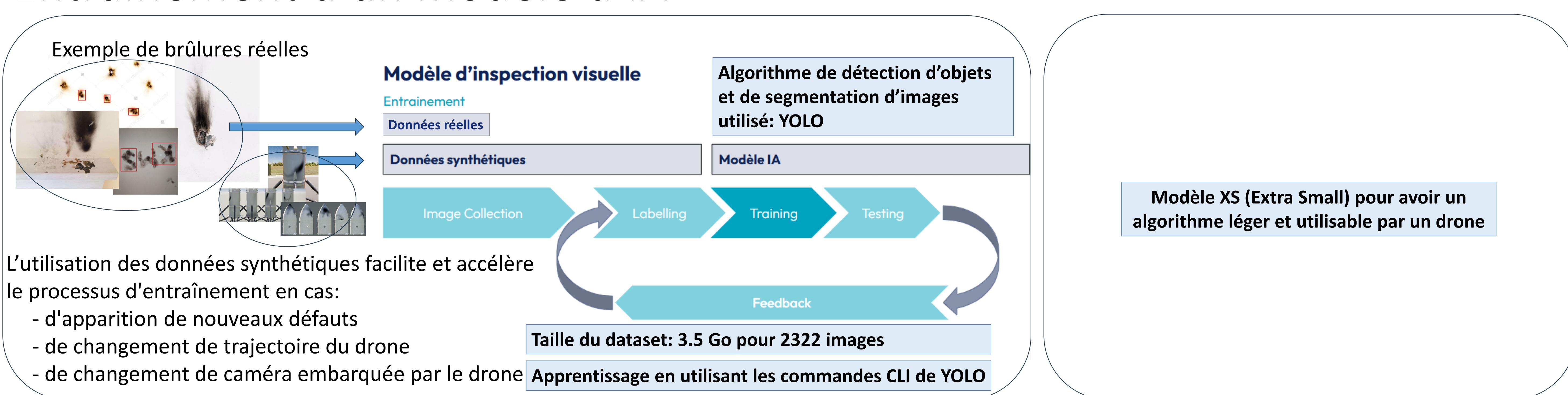
#### Modélisation de l'environnement



#### Données synthétiques



#### Génération du dataset annoté pour la détection des défauts Entrainement d'un modèle d'IA



#### Tests du modèle sur les données existantes et un prototype représentatif

