1. Построение полетного задания по результатам обработки ИИ (например, облететь каждый куст, дерево или группу кустарников)

2. Распознавание препятствий на пути движения БПЛА и классифицировать их (дерево, опора ЛЭП, транспорт)

3. Сегментация изображений с БПЛА (научиться определять по фотографиям со спутника и где поле, где дороги, где лес и строить галсы в поле и привязывать границы поля к координатам).

4. Обнаруживать пробелы на поле с кукурузой, чтобы давать команду контроллеру не снижаться. (В противном случае, дрон может подумать, что рельеф сильно снизился)