**Compte rendu de réunion**

**01/03**

**Participants :** Thibault Toralba, Pierre Potel, , Dimitri Freon.

* **Ordre du jour : se documenter sur l’utilisation du dispositif de capture de position des drones auprès de Thibault Toralba, ingénieur à l’U2IS.**
* **Objectifs de la réunion :**
* Comprendre l’utilisation du logiciel de capture Motive.
* Poser des questions techniques sur les conditions de la capture de la position des drones (possibilité de faire le spectacle dans le noir, nombre de drones identifiables maximal).
* Poser des questions sur la capacité des drones à soulever le matériel nécessaire à la réalisation du spectacle.

Thibault Toralba nous a expliqué le fonctionnement du système de capture des drones et du logiciel associé. Il nous a affirmé qu’il était préférable d’effectuer la mesure des positions des drones dans le noir ce qui est bénéfique pour le spectacle car on peut simuler un ciel nocturne

* **Points abordés :**
* Accès au système de capture de l’U2IS.
* **Actions décidées :**
* Faire les prochaines séances PIE à l’U2IS.