Documentation de la partie « plan de vol » :

1 Création du plan de vol :

*Fichiers : PlanDeVolVC.swift, Obstacle.swift, Objectif.swift*

*Langage : swift*

*Utilité : Création d’un plan de vol*

*Fonctionnement :*

L’utilisateur crée un plan de vol en appuyant sur les différentes commandes. Chaque commande est alors ajoutée à la variable *listeCommande*.

L’utilisateur peut également rentré des objectifs ou des obstacles en rentrant les coordonnées x,y et z. Ils ont alors stocké dans *listeObstacle* ou *listeObjectif*. On vérifie que les coordonnées entrée sont des entier avec la fonction *isStringAnInt(string: String) -> Boo*l. En plus de cette vérification, d’autre tel que la réplication et son tester dans les fonctions d’ajout. (*addObjectif(\_ sender: Any)* et *addObstalcle(\_sender: Any)*)

Il est également possible de sauvegarder un plan de vol, et de le recharger. Voir la documentation sur le gestionnaire.

L’affichage des commandes, obstacles et objectifs se font une tableView avec 3 sections : Une pour chaque catégorie.

En appuyant sur le bouton simulation, une vérification grammaticale du programme est faite, et si elle est validée, nous arrivons alors sur la view simulation.

*Grammaire du langage :*

<expr> -> décollage + <terme>

<terme> -> <commande> + <terme> | fin

<commande> -> droite | gauche | avancer | reculer | monter | descendre

<fin> -> atterrissage

2 Simulation :

*Fichiers : SimulationView.swift*

*Langage : swift*

*Utilité : Simulation d’un plan de vol*

*Fonctionnement :*

*Mise en plance :*

Utilise la technologie de sceneKit. Le nœud principal est cube sceneKit d’arrête d’unité 20. ( une unité correspond à environ 10cm dans la réalité). Dans lequel on a ajouté un nœud (sphère) représentant le drone (positionné en : *sphereNode.position = SCNVector3(x: 0, y: -10, z: 0)* ). Cette position correspond au sol, centré sur l’axe x et y (Chaque axe va de -10 à 10)

Pour chaque obstacle, on ajoute également un nœud, des sphères de rayon 0.5 et pour chaque objectif, des anneaux dans lesquels le drone passera.

*Simulation :*

La fonction *simulate* n’est appelée quand appuyant sur le bouton simuler. On va alors parcourir la liste de commande, et ajouter les *SCNAction* dans liste sequences. Pour chaque action, on mets à jour la position du drone dans la variable position. Cela nous permet de vérifier s’il est toujours dans le cube. Dans le cas où il sort, on lève alors le flagPosition qui nous permettra d’indiquer l’erreur à l’utilisateur.

Cette position nous permet également de tester le passage d’objectifs et l’impacte avec un obstacle un obstacle.

Une fois la liste sequence complétée, on va alors la jouer avec *runAction* ce qui va donner la simulation tel que l’utilisateur la verra. Si la simulation se déroule bien, alors le bouton pour lancer sur le drone apparaîtra.