

Compte rendu de la première réunion du 27 novembre 2018

Participants :

- Fabrice KORDON, responsable de l'UE et du projet
- 2 binômes :
 - o Daoud KADOCH, Fabien MANSON
 - o Et deux autres étudiants dont je n'ai pas encore les noms

Organisation générale de l'UE :

- Sujet de base prévu pour un seul binôme mais 4 participants (fusion des binômes en un seul groupe) donc le sujet sera mis à jour avec des objectifs en plus (cf. les objectifs du projet).
- Compte rendu d'avancement du projet à rédiger chaque semaine.
- C'est une UE sans « cadre » (pas de cours/TD) donc attention à ne pas oublier les autres UE... Mais nécessite néanmoins un travail conséquent.
- Soutenance oral (publique) de 15 à 20 minutes accompagnée d'un rapport de projet

Organisation du travail d'équipe :

- Organisation du groupe via Github ou toute autre solution équivalente.
- Travail en autonomie guidé par l'encadrant.

Détails et objectifs du projet :

- Mise en place d'un système de contrôle du drone via coordonnées GPS
- Le système doit impérativement être multiplateforme : UNIX & IOS principalement et pourquoi pas Android (la prise en charges d'autre plateformes est un objectif en plus).
- Mise en place d'un système d'échange de données entre les plateformes (ex : échange de fichiers de coordonnées GPS)
- (objectifs en plus) Traitement du flux vidéo provenant de la caméra embarquée sur le drone.
- Définir un format de fichier (ex : json) pour stocker des coordonnées de vol et les partager entre plateforme.
- Gestion des déplacements drone en 2D =GPS en 3D => GPS + altitude.
- Gestion de la détection des obstacles en vol.

Aspect Technique du projet :

- Mise à disposition d'un drone 'bebop2' de Parrot => ATTENTION contraintes de vol en espace public => AUTORISATION Obligatoire (sauf pour des tests moteurs sans décollage)!
- Api Parrot open source prendre en mains.
- Choix du langage de programmation libre (Attention tous les choix doivent être justifiés).