

## 3I013 Réunion du 29 Mars 2019

Nicolas CASTANET  
Maël FRANCESCHETTI  
Daoud KADOCH  
Fabien MANSON

# Sommaire

Contexte

Architecture Logicielle Complète

SDK Parrot

Serveur local

Application iOS

Application iOS

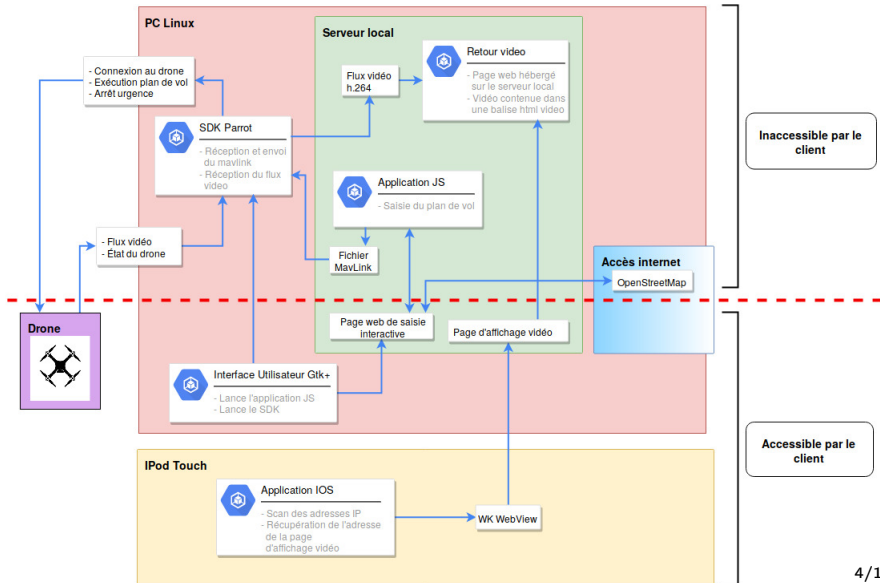
Interface Utilisateur

Tests

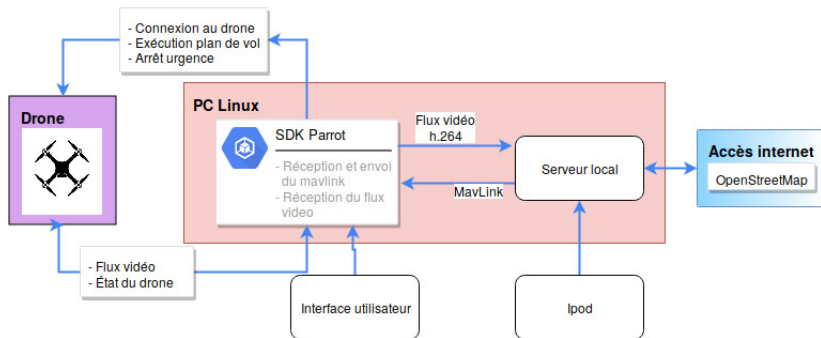
# L'Objectif du Projet

Faire effectuer une ronde à un drone Bebop 2 en suivant un itinéraire prédéfini, tout en visualisant le retour vidéo en temps réel sur un iPod à travers un masque FPV.

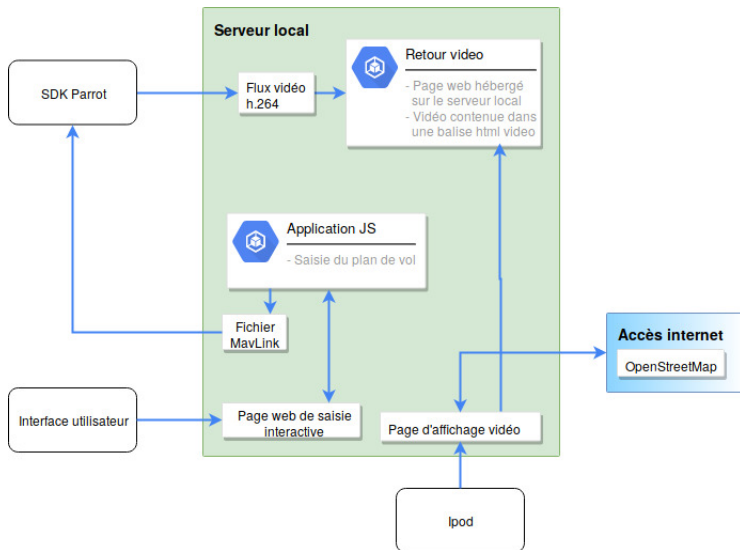
# Architecture Logicielle



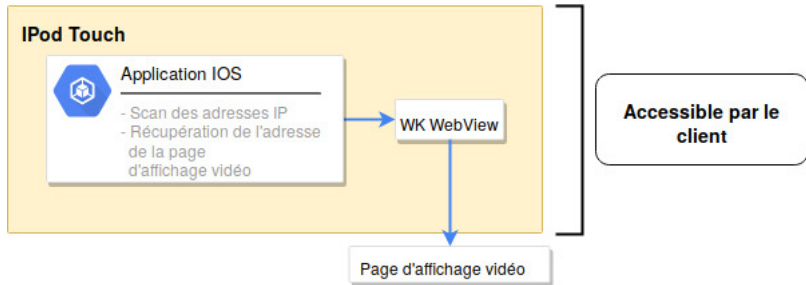
# SDK Parrot



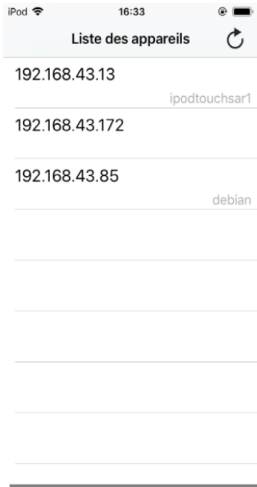
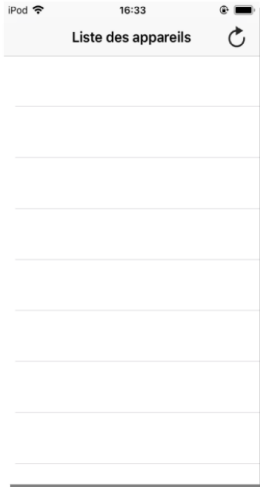
# Serveur local



# Application iOS

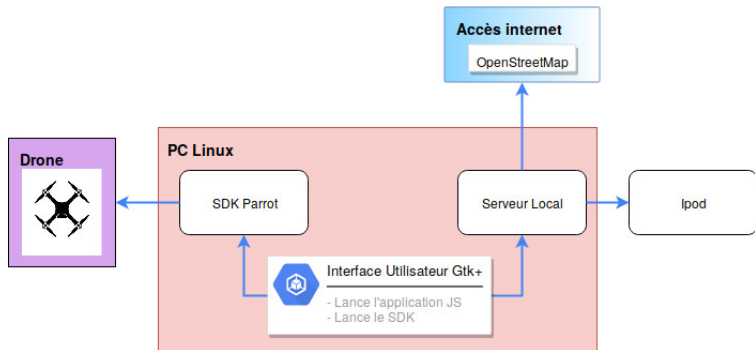


# Application iOS

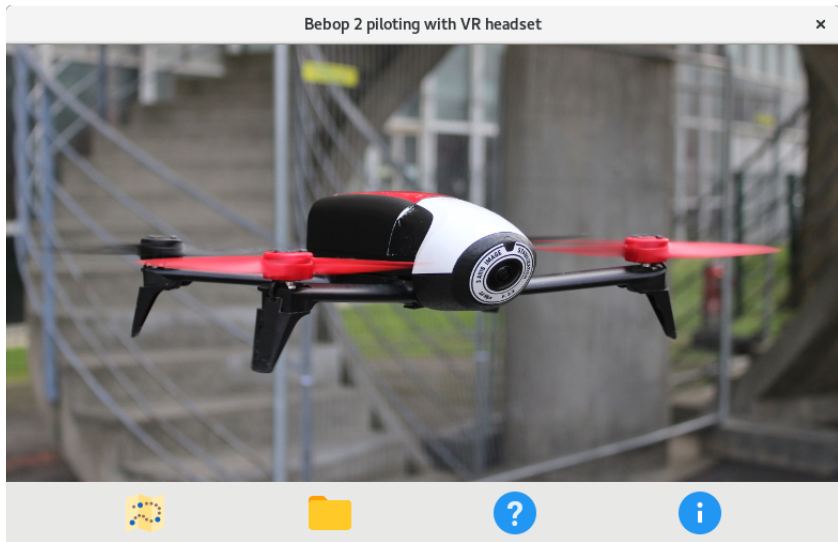




# Interface Utilisateur



# Interface GTK+



## Tests effectués

- ▶ Connexion au drone.
- ▶ Envoi d'un fichier Mavlink avec le SDK.
- ▶ Exécution du plan de vol enregistré sur le drone (jamais dans sa totalité).
- ▶ Retour vidéo avec l'application iOS à partir d'une url sur un serveur local Linux.

## Problèmes rencontrés

- ▶ Calibration du drone après chaque arrêt d'urgence (choc ou inclinaison trop forte du drone).
- ▶ Perte du signal GPS (vol stationnaire).
- ▶ Direction du drone durant le trajet.
- ▶ Lecture d'un double flux vidéo sur. l'iPod.