

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

Interface Utilisateur

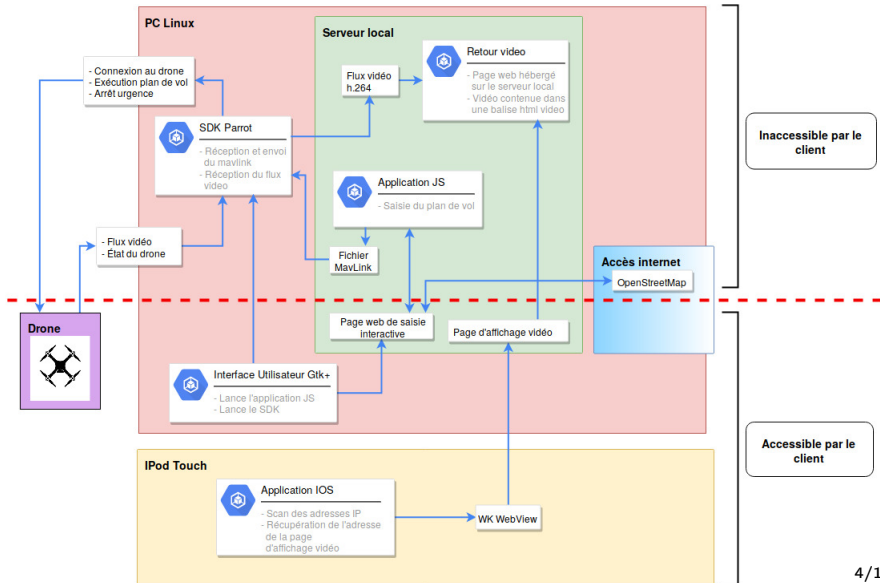
Tests

Problèmes rencontrés

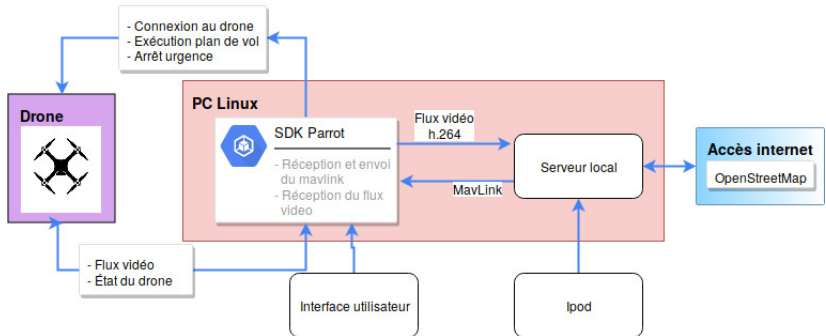
L'Objectif du Projet

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.

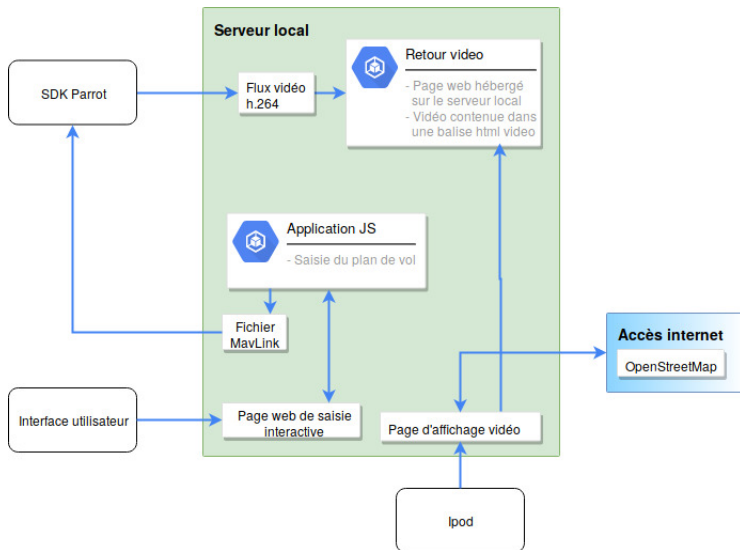
Architecture Logicielle



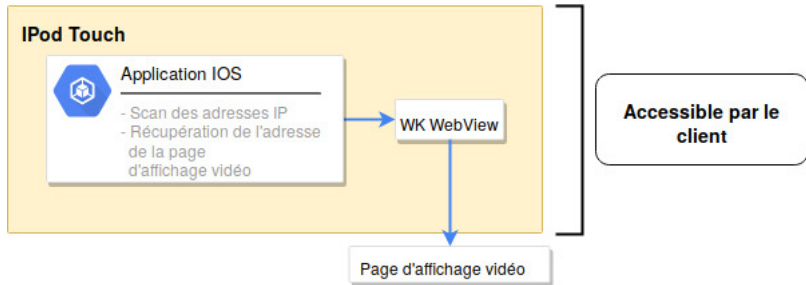
SDK Parrot



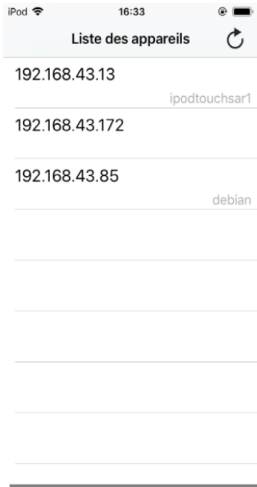
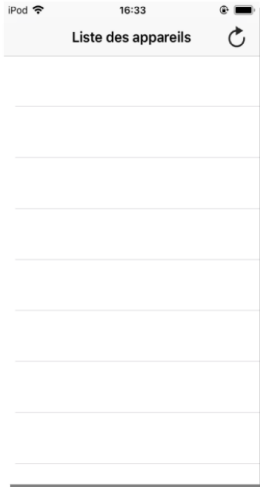
Serveur local



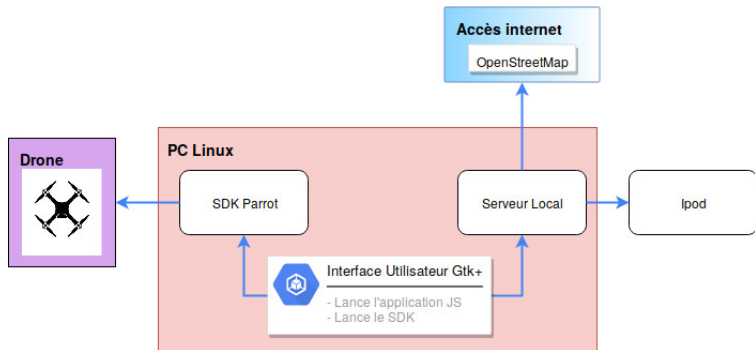
Application iOS



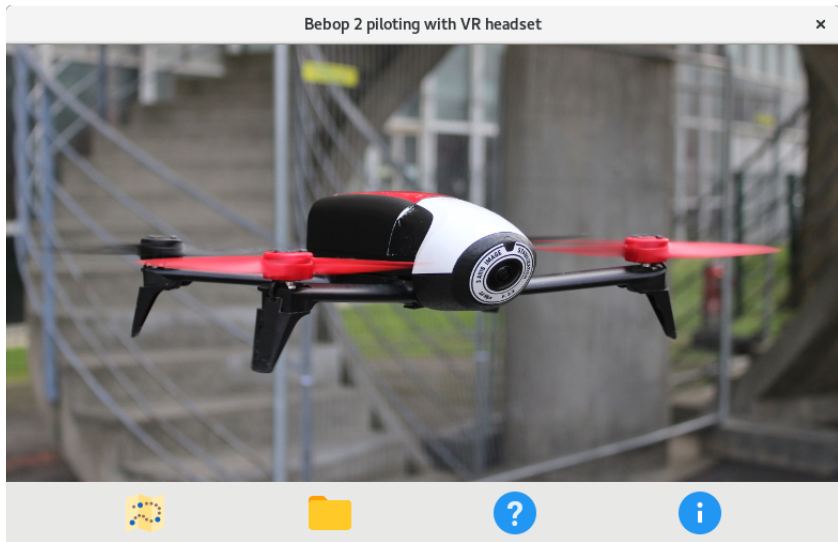
Application iOS



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.