

## 3I013 Réunion du 29 Mars 2019

Nicolas CASTANET  
Maël FRANCESCHETTI  
Daoud KADOCH  
Fabien MANSON

# Sommaire

Problème

Problème

Solution

Solution

Solution

Avancement

Avancement

Avancement

# Objectifs

- ▶ Le client souhaite effectuer des rondes avec un drone Bebop 2
- ▶ Le drone doit voler de manière autonome en suivant un plan de vol prédéfini
- ▶ Le retour vidéo du drone doit être redirigé à un iPod touch qui sera placé dans un masque FPV pour permettre à l'utilisateur de voir comme s'il était à la place du drone

## Cas d'utilisation

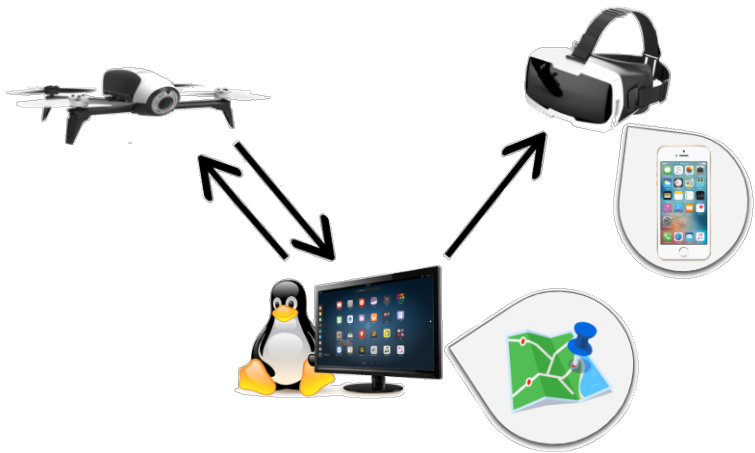
1. Démarrage du drone
2. Lancement de l'application PC
3. Saisie du plan de vol à l'aide du composant dédié (carte interactive)
4. Connexion du PC au wifi du drone
5. Connexion de l'iPod au réseau local et démarrage de l'application sur l'iPod
6. Mise en place de l'iPod dans le masque FPV
7. Démarrage de la ronde depuis l'iPod ou le PC
8. Arrêt d'urgence si besoin

## Comparatif des solutions

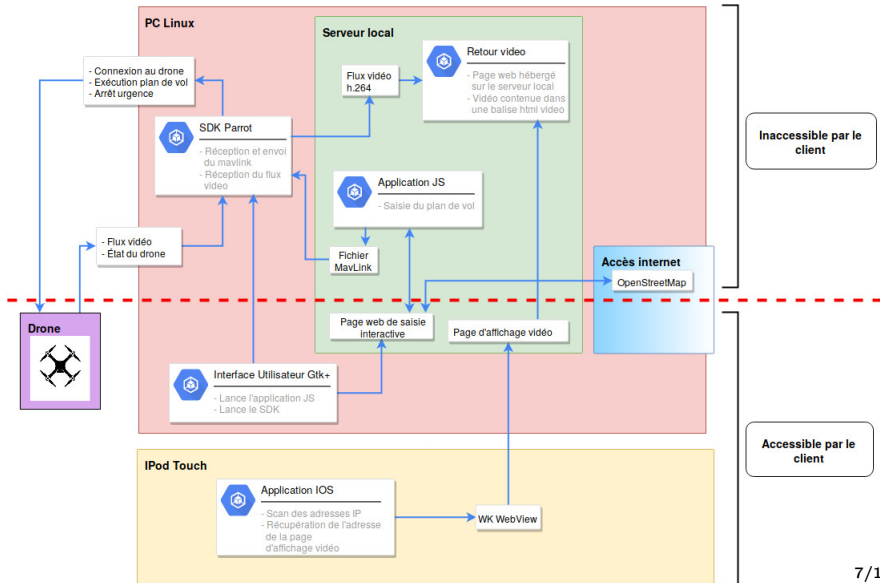
	1) PC + iPod	2) iPad + iPod	3) iPod
confort d'utilisation (interface)	bonne	optimale	mauvaise
arrêt d'urgence possible	sur PC & iPod	sur iPod	sur iPod
minimisation de latence vidéo	bonne	optimale	optimale
répartition des traitements	majorité sur PC	majorité sur iPod	tout sur iPod

- Solution retenue : PC + iPod

# Architecture Matérielle



# Architecture Logicielle



## Tests effectués


- ▶ Saisie d'un plan de vol enregistré au format Mavlink
- ▶ Connexion au drone
- ▶ Envoi d'un fichier Mavlink avec le SDK
- ▶ Initialisation des paramètres pour le vol autonome
- ▶ Exécution du plan de vol enregistré sur le drone en totalité.
- ▶ Arrêt d'urgence
- ▶ Essais d'émission d'un flux vidéo depuis un serveur vers un iPod





# Etat d'avancement

Interface	Interface principale de l'application	Interface de saisie du plan de vol	Interface de l'application iOS		
Vol du drone	Creation du plan de vol	Envoi du plan de vol	Exécution du plan de vol	Direction du drone pendant le vol	Arrêt d'urgence
Retour vidéo	Réception du flux vidéo du drone sur le PC	Retouche des frames avec OpenCV	Ré-émission du flux vidéo vers l'iPod	Lecture du flux vidéo par l'iPod	

## Légende :

 En cours de développement (version alpha)

 Fonctionnel

 Non développé

# Problèmes rencontrés

## ► Résolus :

1. Calibration du drone après chaque arrêt d'urgence (choc ou inclinaison trop forte du drone)
2. Direction du drone durant le trajet

## ► En cours :

1. Perte du signal GPS à Sorbonne Université
2. Retouche des frames du flux vidéo pour le split screen
3. Ré-émission du flux vidéo par le serveur