

3I013 Réunion du 29 Mars 2019

Daoud KADOCH
Fabien MANSON
Maël FRANCESCHETTI
Nicolas CASTANET

21 mars 2019

Sommaire

Contexte

Architecture Logicielle

SDK Parrot

Serveur local

App ios

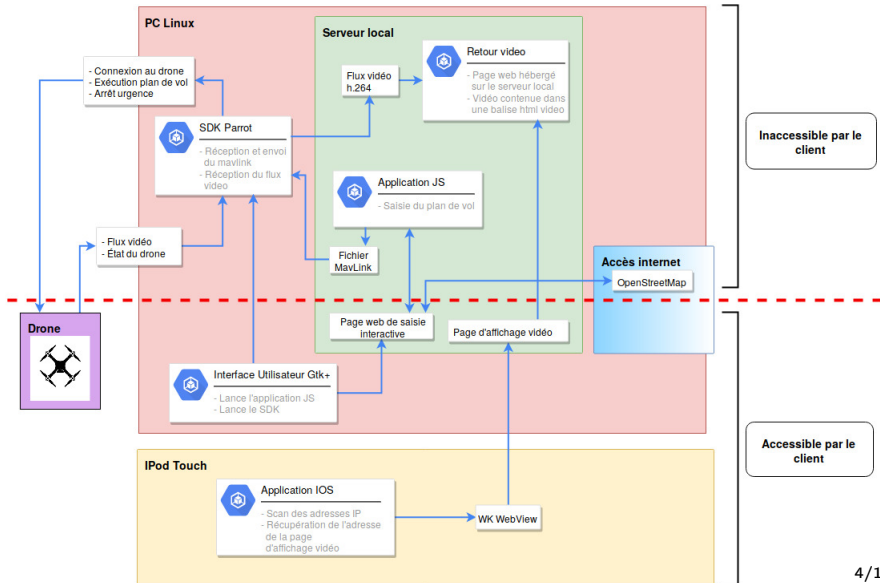
Interface Utilisateur

Tests

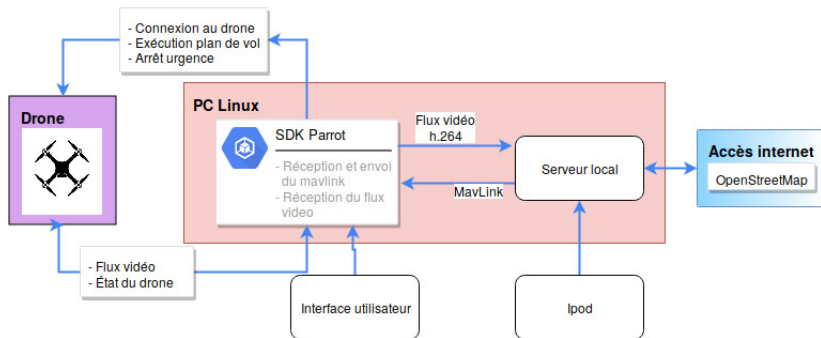
L'Objectif du Projet

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.

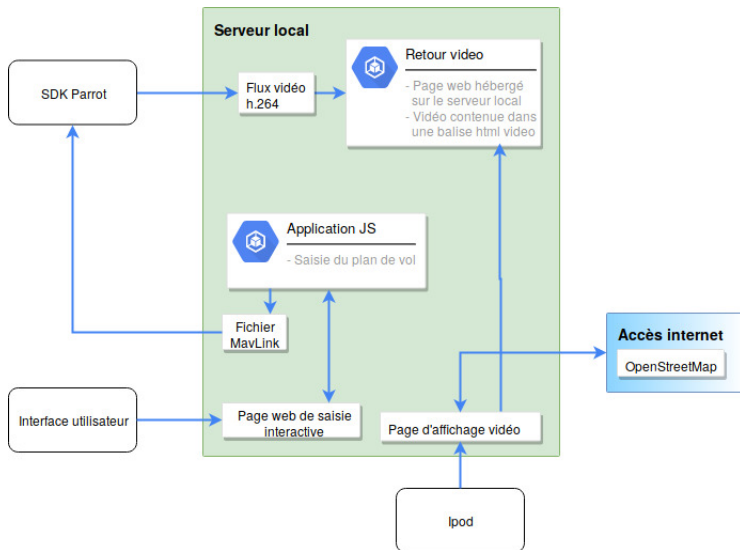
Architecture Logicielle



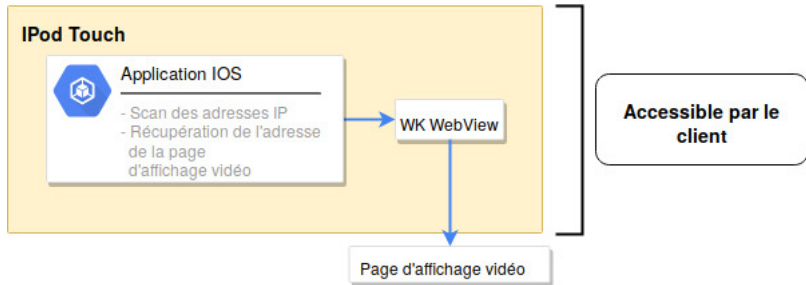
SDK Parrot



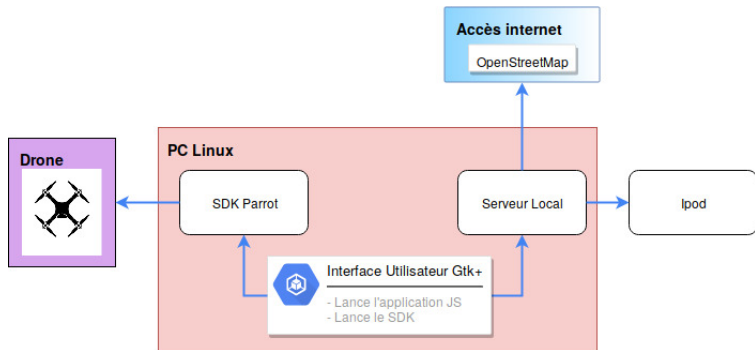
Serveur local



App ios



Interface Utilisateur



Tests effectués

- ▶ Connection au drone
- ▶ Envoi d'un fichier Mavlink
- ▶ Execution du plan de vol selon un fichier mavlink enregistré sur le drone
- ▶ Retour video avec l'application ios à partir d'une url sur un serveur Linux

Problèmes rencontrés

- ▶ Calibration du drone après chaque trajet effectué
- ▶ direction du drone durant le trajet