

Основы и Управление промышленной разработкой ПО. Итерация 2.

Проект 12 - Запуск роя дронов Tello



Бакалавры

1303 - Токун Григорий

1304 - Нго Йен

1304 - Клепнев Данила

1384 - Лукин Евгений

Магистр

9310 - Кочешков Александр

Заказчик

9304 - Тиняков Сергей

План на итерацию 2

1. Изучить информацию о возможности использования виртуальных адаптеров, результат оформить в wiki.
2. Написать wiki страницу физического устройства роя (Wifi адаптеры и т.д.).
3. Написать скрипты для создания виртуальных сетевых интерфейсов.
4. Реализовать управление одиночным дроном.
5. Найти видео или другие материалы для тестирования навигации и посадки дронов с использованием ArUco маркеров.

Результаты итерации 2

1. Изучить информацию о возможности использования виртуальных адаптеров, результат оформить в wiki. - Выполнено. [Wiki](#)
2. Написать wiki страницу физического устройства роя (Wifi адаптеры и т.д.). - Выполнено, будет дополняться. [Wiki](#)
3. Написать скрипты для создания виртуальных сетевых интерфейсов. - Выполнено.
4. Реализовать управление одиночным дроном. - Выполнено. [Видео](#)
5. Найти видео или другие материалы для тестирования навигации и посадки дронов с использованием ArUco маркеров. - Выполнено, будет корректироваться. [Wiki](#)
6. + Проведена корректировка задачи и создано соответствующее [обоснование](#).
7. + Выбраны и согласованы с заказчиком wifi-адаптеры

План на итерацию 3

1. Разработать алгоритм координации роя. Запустить первый рой.
2. Реализовать взлет и посадку роя в определенном месте.
3. Протестировать дроны используя ROS, отчет сформировать в wiki.
4. Упростить подключение к адаптеру.
5. Написать инструкцию на компиляцию драйверов.
6. Реализовать базовые тесты (интеграционные, функциональные).