

Coopération de drones dans un système hétérogène

Compte rendu de stage n°14

William Pensec

Lab-Sticc

20 juillet 2021



Sommaire

- 1 Mouvements d'un point A à un point B
- 2 A faire

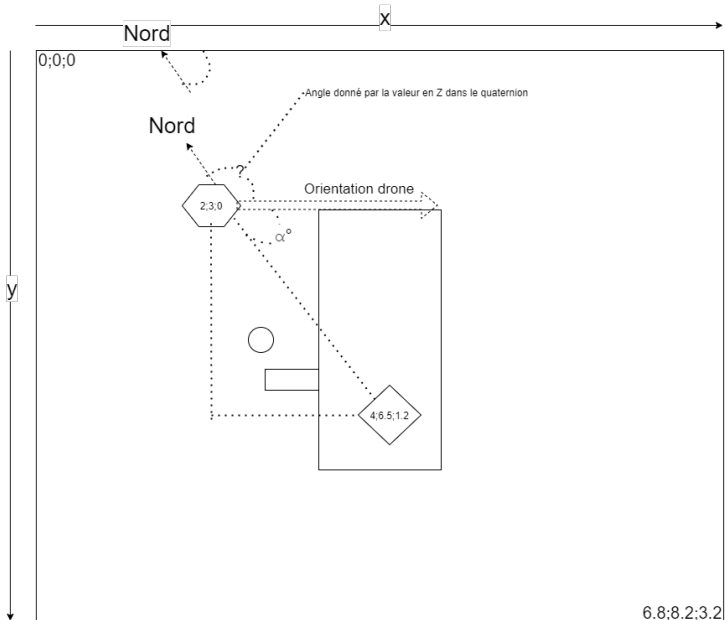
Utilisation du magnétomètre

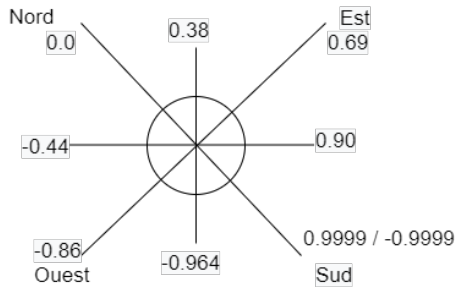
- ▶ Valeur trouvée qui correspond à la boussole
- ▶ Documentation très incomplète
- ▶ Valeur comprise entre 0 et 0.9999 si on va du Nord au Sud par l'Est (0.69)
- ▶ Valeur comprise entre 0 et -0.9999 si on va du Nord au Sud par l'Ouest (-0.86)

```
-----  
quaternion Info = 0.987929, 0.000306291, -0.0210724, 0.153468  
-----
```

```
double map(double x, double in_min, double in_max, double out_min, double out_max)  
{  
    return (x - in_min) * (out_max - out_min) / (in_max - in_min) + out_min;  
}
```

```
angleReel = map(angle, 0.0, 0.70, 0, 90);
```





A faire

- ▶ Finir le déplacement du drone d'un point A à un point B
- ▶ Test d'un scenario de déplacement du drone
- ▶ Réseau de neurones (LeNET-5 ou Yolo)
 - Accorder un label aux images (20/25 fois plusieurs situations)
 - Anomalies à chercher :
 - Pas de tube sur la plate-forme
 - Pas de bouchon sur la plate-forme
 - "Levier qui reste bloqué à un endroit"
- ▶ Rapport de stage
- ▶ Préparation d'un article ?