

# Coopération de drones dans un système hétérogène

Compte rendu de stage n°12

William Pensec

Lab-STICC

9 juillet 2021



# Sommaire

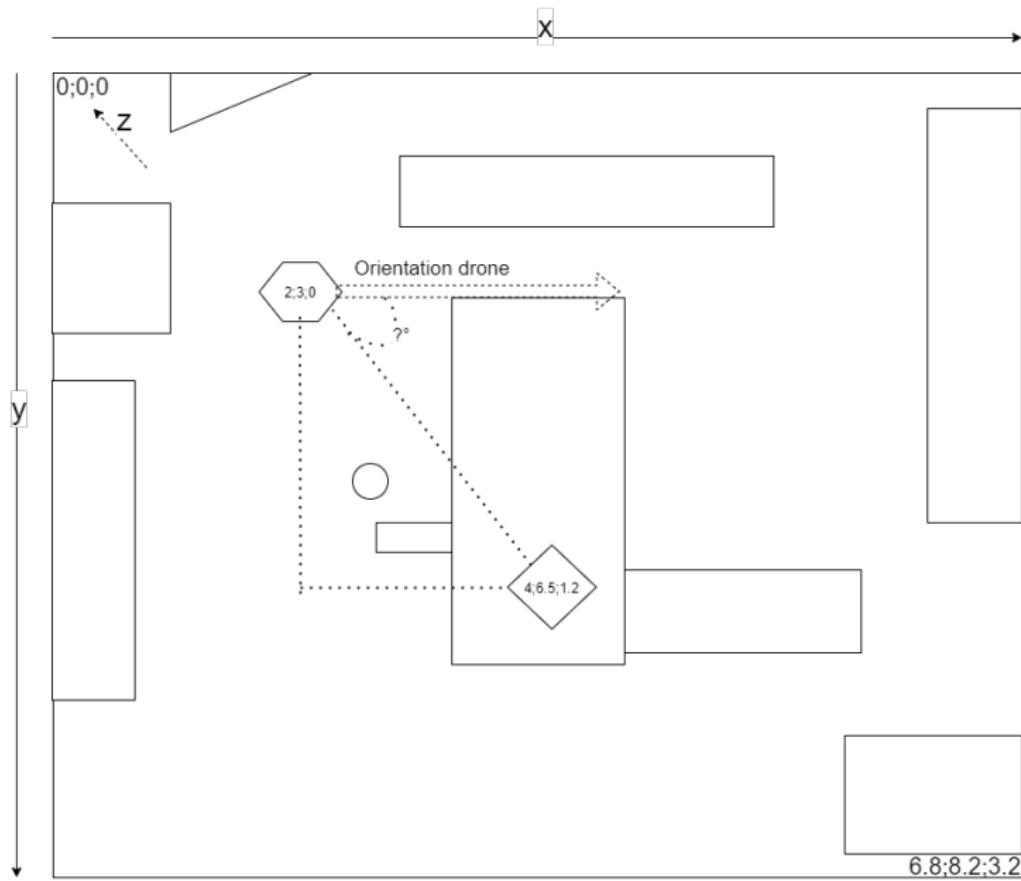
- 1 Schémas
- 2 Exploration de l'utilisation de la boussole
- 3 Exemples de la caméra du Raspberry Pi

# Sommaire

1 Schémas

2 Exploration de l'utilisation de la boussole

3 Exemples de la caméra du Raspberry Pi



# Sommaire

1 Schémas

2 Exploration de l'utilisation de la boussole

3 Exemples de la caméra du Raspberry Pi

- ▶ Fonction : `getCompassData()` => Supported Platforms : M210V2, M300 mais code non protégé dans le SDK
- ▶ Boussole initialisée en même temps que l'IMU avant le décollage
  - Manuellement : mouvement spécifique demandée par l'application
  - Par programmation : aucune information de comment faire dans la documentation
- ▶ Vitesse limitée en intérieure (très faible)

# Sommaire

- 1 Schémas
- 2 Exploration de l'utilisation de la boussole
- 3 Exemples de la caméra du Raspberry Pi

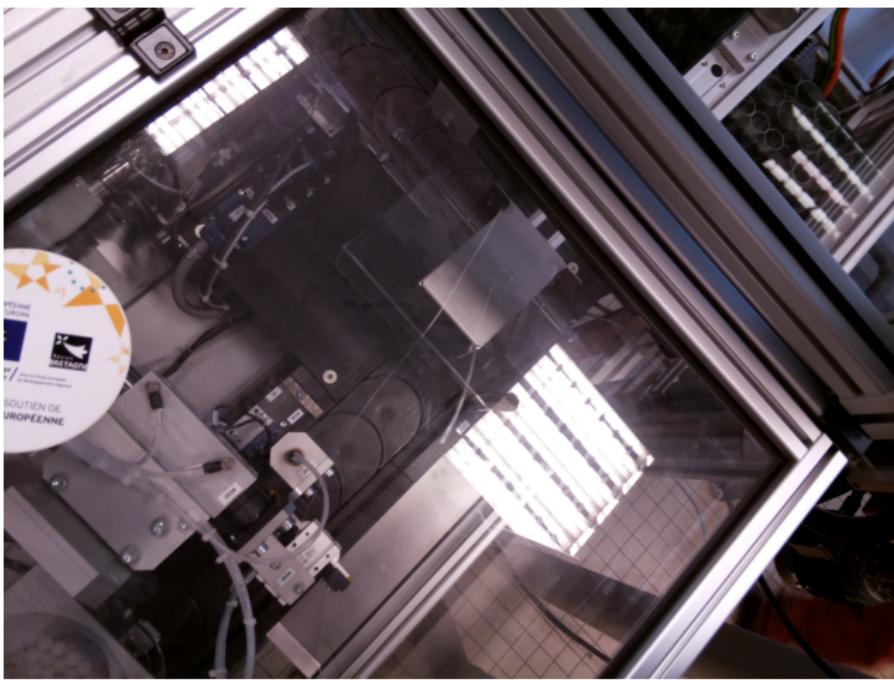


Photo prise au-dessus de la plate-forme en simulant un vol stationnaire



Photo prise sur la plate-forme

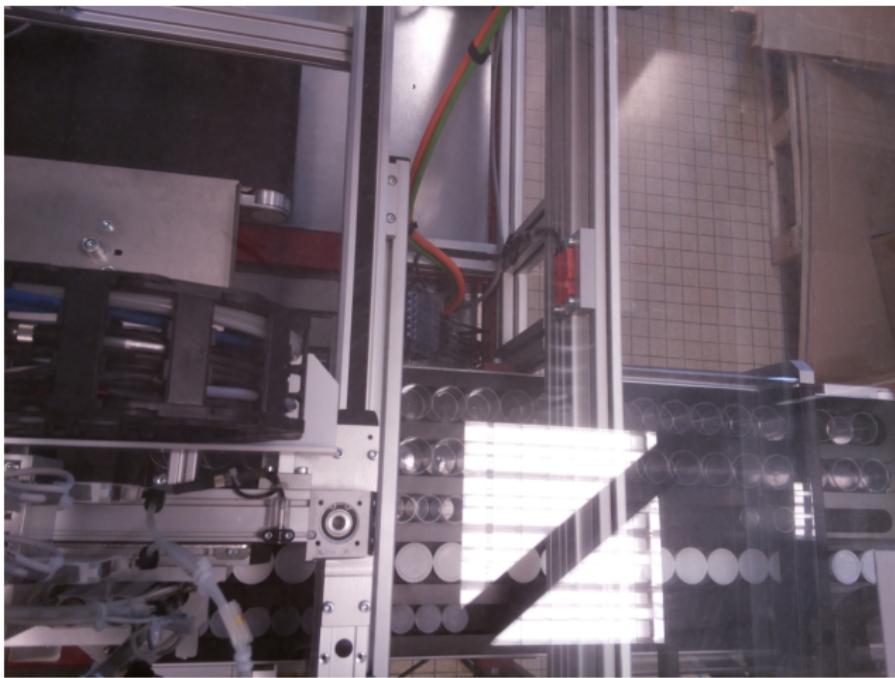


Photo prise sur la plate-forme



Photo prise au-dessus de la plate-forme en simulant un vol (mouvements du drone dans les 3 axes)

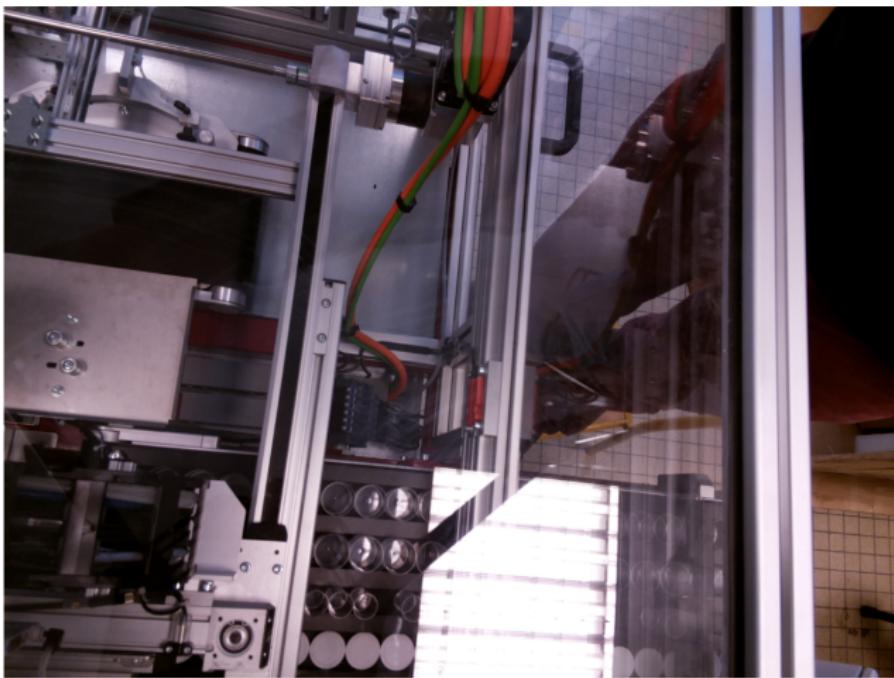


Photo prise au-dessus de la plate-forme en simulant un vol

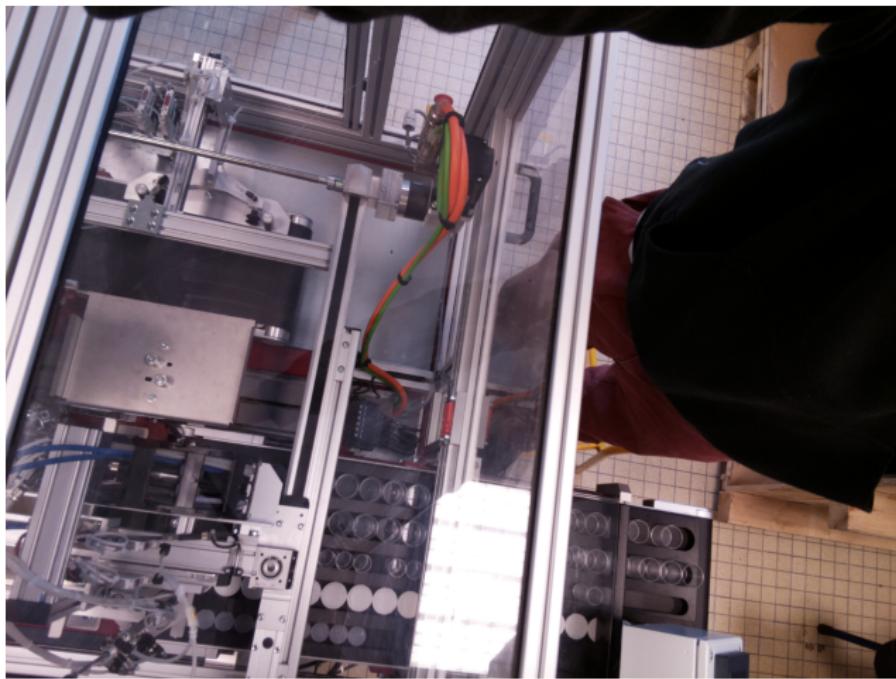


Photo prise au-dessus de la plate-forme en simulant un vol