

# Coopération de drones dans un système hétérogène

Compte rendu de stage n°6

William Pensec

Lab-Sticc

26 mai 2021



# Sommaire

- 1 Positionnement du drone
- 2 Librairies pour le positionnement du drone
- 3 A faire

# Positionnement du drone

- ▶ Limite de 4 cartes
- ▶ Les cartes supplémentaires ne sont pas prises en compte
- ▶ Le drone prend l'ancre de référence et 3 autres ancres (normalement les plus proches)

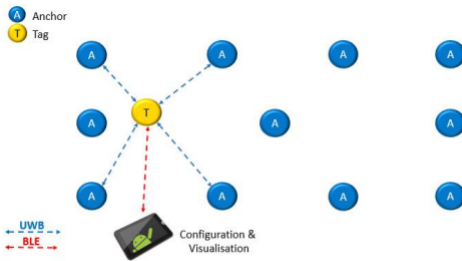


Figure 7: System Configuration Option: 11 Anchors, 1 Tag

# Librairies pour le positionnement du drone

- ▶ Bancroft : GPSTk<sup>a</sup> → librairie Open Source fournie par l'Université du Texas à Austin (Space and Geophysics Laboratory (SGL))
- ▶ Newton : Codes trouvés sur internet à tester

---

a. <https://github.com/SGL-UT/GPSTk>

# A faire

- ▶ Finir de tester le code des méthodes Bancroft / Newton
- ▶ Parser la ligne lue pour enregistrer les valeurs avant lecture par une méthode de positionnement