

Coopération de drones dans un système hétérogène

Compte rendu de stage n°8

William Pensec

Lab-Sticc

07 juin 2021



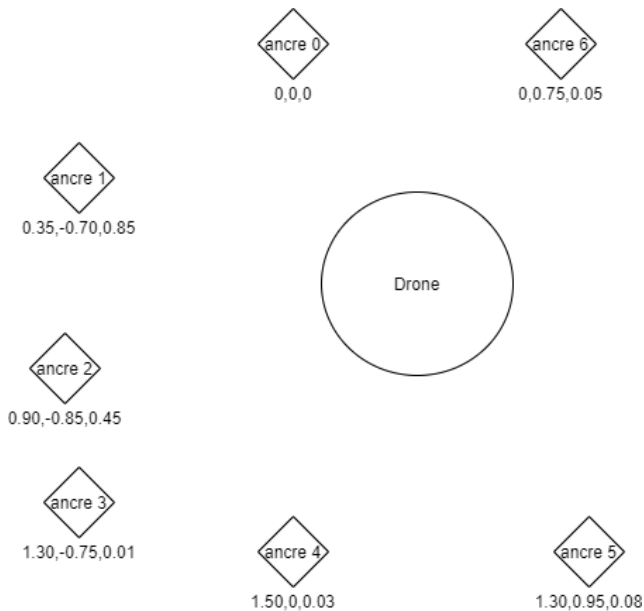
Sommaire

- 1 Positionnement du drone
- 2 Représentation de la disposition des ancrs de référence

Méthodes de positionnement

Méthode Bancroft

- ▶ Précision très médiocre
- ▶ Test avec 5 et 7 ancras
- ▶ A tester : Positionnement des ancras de manière exacte



Nombres d'ancres	Temps d'exécution	Valeur du vecteur résultat
5 ancras	entre 450 et 1200 μ s	0.68 1.37 1.46
7 ancras	entre 520 et 1200 μ s	0.71 0.80 0.78