

REFERENCES

- [1] E. Falomir Bagdassarian, « Calcul dynamique de chemin par des drones autonomes en essaim compact dans le cadre de missions en environnements complexes », These de doctorat, Bordeaux, 2019. Consulté le: 18 octobre 2023. [En ligne]. Disponible sur: <https://www.theses.fr/2019BORD0450>
- [2] T. Noizet, « Les essaims de drones, graal ou chimère ? », *Rev. Déf. Natl.*, vol. Hors-série, n° HS13, p. 239-256, 2023, doi: 10.3917/rdna.hs13.0239.
- [3] F. Legras, A. Glad, O. Simonin, et F. Charpillet, « Partage d'autorité dans un essaim de drones auto-organisé », présenté à 16es Journées Francophones des Systèmes Multi-Agents - JFSMA'08, 2008. doi: 10/document.
- [4] L. Zaouche, « Secure and reliable communications in swarm networks », phdthesis, Université de Technologie de Compiègne, 2017. Consulté le: 18 octobre 2023. [En ligne]. Disponible sur: <https://theses.hal.science/tel-01707900>
- [5] C. Guerber, « Sécurisation des communications dans un réseau ad hoc au sein d'un essaim de drones », phdthesis, INSA de Toulouse, 2022. Consulté le: 18 octobre 2023. [En ligne]. Disponible sur: <https://theses.hal.science/tel-03632277>
- [6] A. Majd, A. Ashraf, E. Troubitsyna, et M. Daneshtalab, « Using Optimization, Learning, and Drone Reflexes to Maximize Safety of Swarms of Drones », in *2018 IEEE Congress on Evolutionary Computation (CEC)*, juill. 2018, p. 1-8. doi: 10.1109/CEC.2018.8477920.
- [7] X. Liu, K. Lam, B. Alkouz, B. Shahzaad, et A. Bouguettaya, « Constraint-based Formation of Drone Swarms », in *2022 IEEE International Conference on Pervasive Computing and Communications Workshops and other Affiliated Events (PerCom Workshops)*, mars 2022, p. 73-75. doi: 10.1109/PerComWorkshops53856.2022.9767410.
- [8] W. Chen, X. Meng, J. Liu, H. Guo, et B. Mao, « Countering Large-Scale Drone Swarm Attack by Efficient Splitting », *IEEE Trans. Veh. Technol.*, vol. 71, n° 9, p. 9967-9979, sept. 2022, doi: 10.1109/TVT.2022.3178821.
- [9] X. Wang *et al.*, « Multioutput Wireless Charger for Drone Swarms with Reduced Switch Requirements and Independent Regulation Capability », *IEEE Trans. Ind. Electron.*, p. 1-12, 2023, doi: 10.1109/TIE.2023.3277116.
- [10] P. Agarwal *et al.*, « Towards A Swarm of Agile Micro Quadrotors », in *Robotics: Science and Systems VIII*, MIT Press, 2013, p. 217-224. Consulté le: 18 octobre 2023. [En ligne] Disponible sur: <https://ieeexplore.ieee.org/document/6577992>