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, no 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, no 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