

AutoPilote X OPEN PROJECT DRONE

Deuxième présentation dans le cadre du projet technologique de la troisième année technologique à l'université de bordeaux

Membres du groupe:

MEKHZOUMI Athman – DIALLO Boubacar – MELANÇON Victor

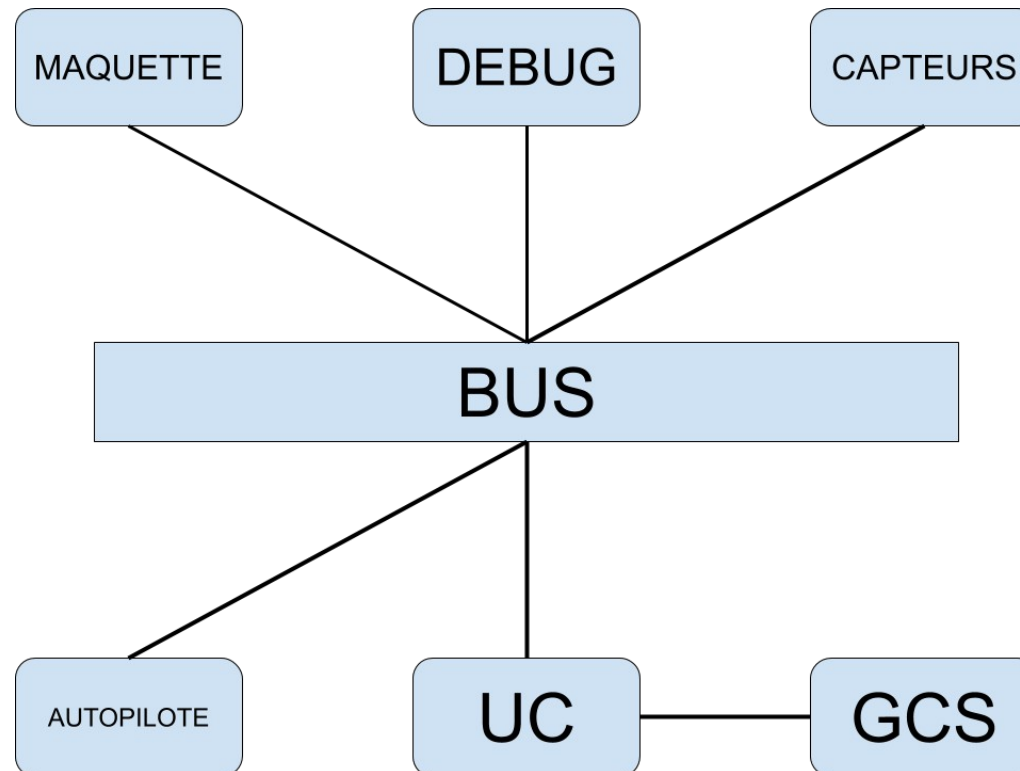
Table des matières

Dans ce qui va suivre on va parler des points suivant:

- 1 - Présentation rapide du projet.
- 2 - Travail effectué jusqu'à l'heure actuelle.
- 3 - Problèmes rencontrés et choix effectués.
- 4 - La prochaine étape et le travail restant.
- 5 - Planning (Gantt).

1 - Présentation rapide du projet

L'objectif du projet est de mettre en œuvre un émulateur de système de drone avec ces différents composants



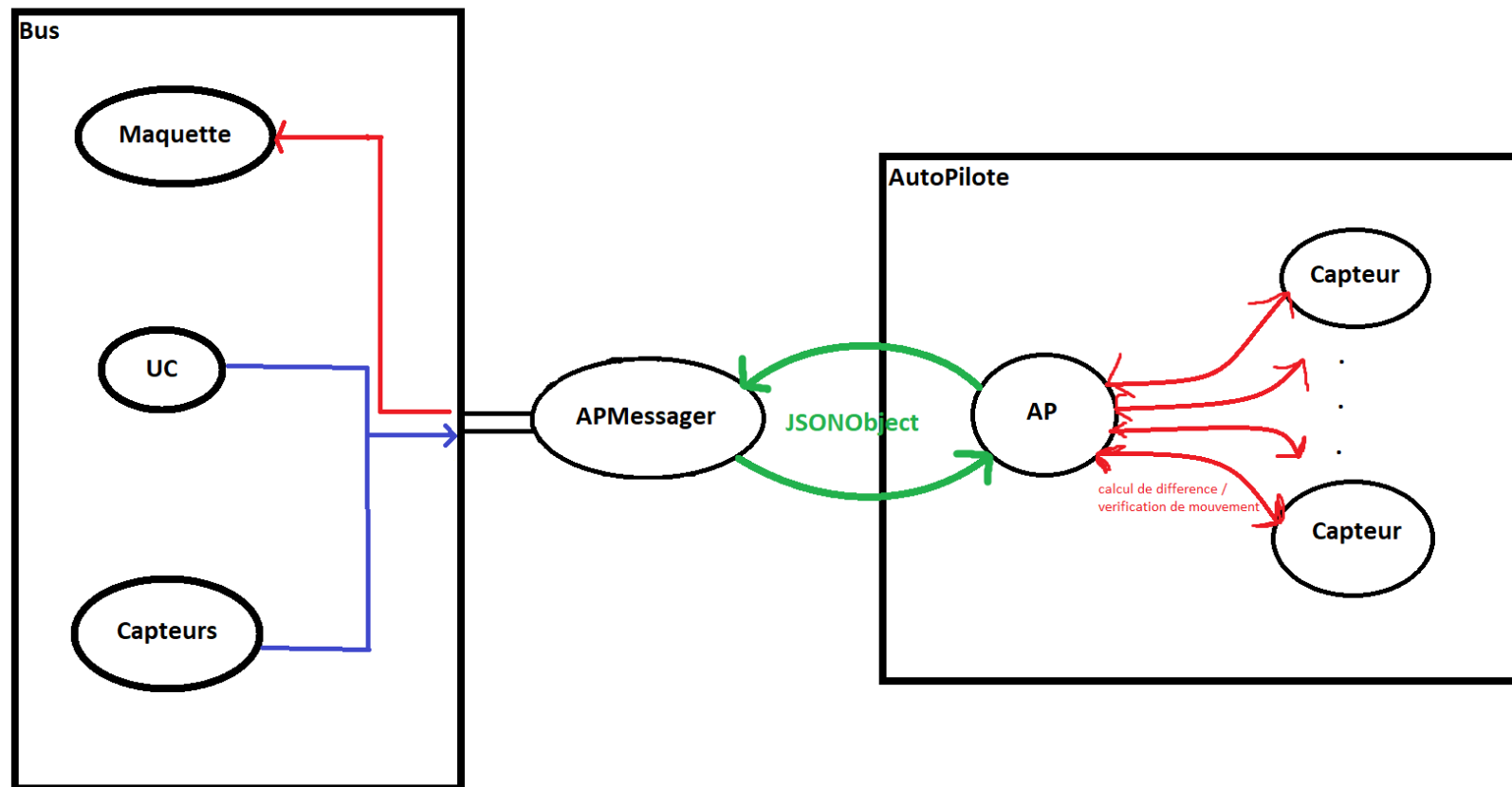
2 - Travail effectué jusqu'à l'heure actuelle

Le travail effectué inclut les points suivant :

- 1 - Architecture modulable, facilite la maintenabilité.
- 2 - Implémentation des classes Capteurs.
- 3 - Communication avec le Bus.
- 4 - Débogage.

2 - Travail effectué jusqu'à l'heure actuelle

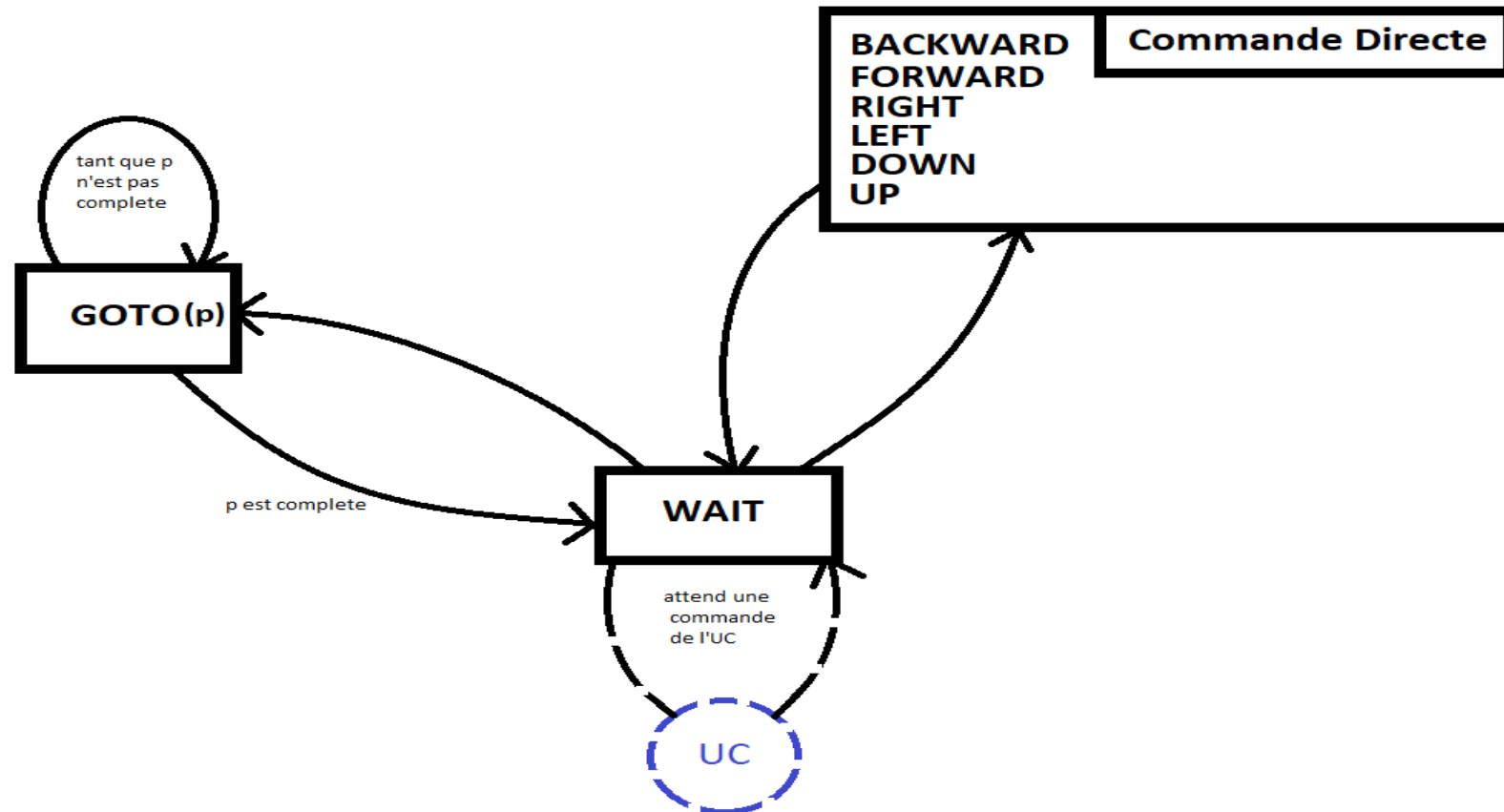
Le fonctionnement global du module AP :



2 - Travail effectué jusqu'à l'heure actuelle

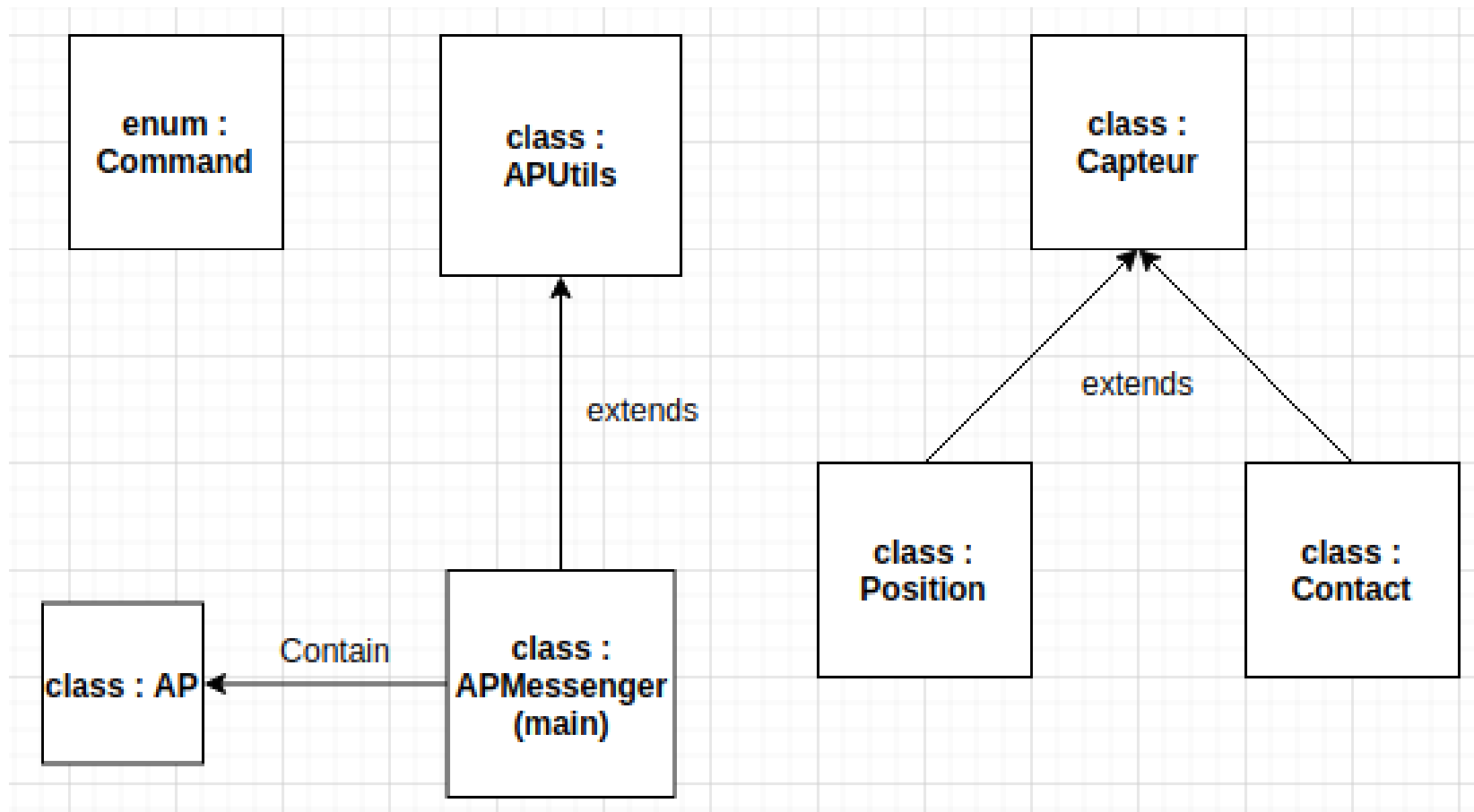
Fonctionnement interne de l'Autopilote :

p : le predicat a completer
O : un etat
--> : transition vers un autre etat



2 - Travail effectué jusqu'à l'heure actuelle

Diagramme de class de l'Autopilote



3 - Problèmes rencontrer et choix effectués.

Problème : Adapter l'autopilote à l'ajout de commande

Solution : Décomposer l'autopilote en plusieurs parties

Problème : UC non-lié à l'autopilote

Solution : Délégation au groupe GCS

4 - La procaine étape et le travail restant

- Tester la bonne gestion (resp le bon traitement) des paquets reçus.
- S'assurer de l'envoi des bons résultats.

5 - Planning.

