



**POLYTECHNIQUE
MONTRÉAL**

UNIVERSITÉ
D'INGÉNIERIE

Département de génie informatique et génie logiciel

INF3995

Projet de conception d'un système informatique

Documentation du projet répondant à l'appel d'offres
no. A2022-INF3995 du département GIGL.

Conception d'un système aérien d'exploration

Équipe No 105

*Nicolas Charron, Thierry Spooner, Julien Bourque, Audrey Leblanc, Gabriel
Bruno*

30 septembre 2022

1. Vue d'ensemble

1.1. *But du projet, portée et objectifs (Q4.1)*

Tout d'abord, il est primordial de remettre en contexte l'ensemble du projet. Il s'agit ici de l'élaboration d'une preuve de concept demandée par l'Agence Spatiale Canadienne, qui aimerait ensuite appliquer ce concept à des robots contrôlés à distance qui exploreraient des objets célestes. Cette preuve de concept est nécessaire pour pallier aux défauts des robots d'exploration spatiale actuels. Ceux-ci sont souvent surdimensionnés, ce qui ralentit leur vitesse d'exploration, et par extension leur capacité à explorer les grandes superficies des surfaces d'objets célestes. C'est pourquoi l'Agence Spatiale Canadienne porte un intérêt particulier pour la conception, le développement et la réalisation de robots nouveau genre. Ces robots, plus petits et plus rapides, pourraient paralléliser la tâche d'exploration et ainsi couvrir plus de terrain. Les anciens robots resteraient utiles en complément à ces nouveaux robots pour accomplir des analyses plus poussées dans des lieux d'intérêts trouvés par la nouvelle génération ou pour atteindre des endroits inaccessibles à ces derniers.

Étant donné que de tels robots n'existent pas pour l'instant, notre tâche est de fournir une preuve de concept constituée d'un "prototype fonctionnel de NMS 4" [1], c'est-à-dire un prototype "reposant sur l'intégration d'applications et de concepts en vue de démontrer la viabilité." [1] Cette viabilité repose principalement sur la capacité de mener à bien le projet d'exploration à distance. En effet, toute communication et contrôle des robots doit se faire à distance, étant donné l'objectif d'envoyer les robots tirés de ce concept dans l'espace.

Pour commencer, le prototype devra pouvoir explorer une salle à l'aide d'un essaim de deux drones et une station au sol, et ce, de manière autonome. Au total, le prototype comportera trois livrables, soit la station au sol, la partie embarquée et la partie simulée. Ces trois parties, une fois complétées formeront la preuve de concept demandée par l'Agence Spatiale Canadienne.

La station au sol se divise en trois parties, soit sa base de données, son serveur et son interface graphique, selon l'architecture classique en trois couches.

La base de données servira à enregistrer toutes les informations captées par les drones en mission d'exploration. Elle sera aussi en communication constante avec le serveur afin de lui fournir les données précédemment enregistrées au besoin, par exemple pour reconstituer une carte complète de la pièce explorée.

Le serveur est le lien entre les composantes du prototype, puisqu'il doit permettre à toutes les parties de communiquer entre elles. Tel que mentionné plus tôt, le serveur communiquera avec la base de données pour reconstituer une carte de l'environnement parcouru par les drones, et ensuite avec l'interface pour afficher cette carte. En sens

inverse, le serveur transmettra les commandes fournies par l'entremise de l'interface utilisateur aux drones afin de les contrôler à distance. Bref, c'est le serveur qui assurera toute communication entre les différentes composantes de la solution.

L'interface graphique permet de plus facilement faire le lien entre l'humain et la machine. C'est à partir de cette interface que le pilote du système pourra transmettre ses instructions aux drones explorateurs. Les cartes fournies par la base de données et le serveur pourront aussi être affichées sur cette interface. L'information spécifique aux drones prélevée par les capteurs y sera aussi affichée. En cas de problème, les logs pourront aussi être accessibles au pilote afin de lui permettre de régler tout problème survenant en cours de mission.

La partie embarquée correspond aux drones en tant que tels et à leurs microcontrôleurs. Elle communique entre les drones de l'essaim et avec la station au sol avec un protocole propriétaire semblable au Bluetooth. Cette communication sert à cartographier l'environnement et à mouvoir les drones dans cet environnement afin d'accomplir leur mission.

Le logiciel de simulation est composé du logiciel Argos. Celui-ci est disponible afin de tester virtuellement le comportement des drones avant de les lancer dans l'environnement physique. Le but du simulateur est d'aider les pilotes et les développeurs à éviter des erreurs de manipulation ou de conception qui pourraient endommager les drones. Ce simulateur doit donc reproduire l'environnement dans lequel évolueront les drones. Ainsi, le code devant éventuellement fonctionner sur les drones physiques devra d'abord et tout d'abord être fonctionnel sur ce simulateur.

Tout cela est conçu dans un but de fournir un premier prototype fonctionnel à l'Agence Spatiale Canadienne, afin que celle-ci puisse un jour l'étendre en nombre et en augmenter la qualité, rendant ainsi faisable l'exploration de corps célestes à distance, et ce, de manière plus efficace qu'avec les robots de grandes dimensions actuellement utilisés.

1.2. *Hypothèses et contraintes (Q3.1)*

La preuve de concept repose sur plusieurs hypothèses, étant donné le niveau de maturité attendu. En effet, faire cartographier une pièce par un essaim de deux drones ne demande pas le même niveau d'effort que de cartographier la surface d'objets célestes, que ce soit en raison du nombre de robots dans la nuée, la distance impliquée ou la surface à couvrir. De plus, le fait de ne pas réaliser une solution avec un niveau de maturité complet nous force quelques contraintes.

Tout d'abord, il est demandé que le prototype fonctionne aussi bien dans le simulateur Argos que dans un environnement physique réel. Nous assumons donc que le simulateur représente fidèlement le comportement du drone lors de son utilisation. Cela implique

que toutes les composantes du drone, qu'il s'agisse des moteurs, des capteurs ou d'autres parties présentes physiquement sur le drone, aient le même comportement et répondent de la même façon aux commandes données par la station au sol ou aux stimuli physiques externes que s'il s'agissait de vrais drones. De plus, nous assumons que le simulateur en tant que tel nous est fourni sans bogues ou failles de fonctionnement autres que par rapport au comportement du drone lui-même. En gros, aussi bien les drones que l'environnement dans lequel ils évoluent sont considérés comme étant sans fautes de conception ou de fonctionnement.

Ensuite, il a été expliqué que le drone pouvait avoir des inexactitudes dans l'estimation de son déplacement. Nous posons donc l'hypothèse que ces inexactitudes sont beaucoup plus petites que le déplacement total des drones, ce qui permet de les négliger. Cela est d'autant plus vrai si le projet est implémenté à l'échelle de corps célestes, puisque les distances parcourues seront évidemment plus grandes.

Dans un même ordre d'idées, nous posons l'hypothèse que le mouvement du drone implémenté par le fabricant prend en compte la dynamique fluide de l'air et les turbulences créées par les drones lors de leurs déplacements, ou bien que les erreurs créées par ces deux derniers éléments soient négligeables par rapport au poids et taille des drones explorateurs, pouvant être modélisé par des forces parfaitement verticales centrées sur les hélices.

On suppose aussi que le temps de communication entre la station au sol et les drones est négligeable dans le contexte de la preuve de concept. La communication se fait à l'aide d'un protocole propriétaire similaire au protocole Bluetooth et les drones physiques voleront dans une pièce dédiée à Polytechnique, ce qui réduira à un point négligeable le délai de transmission et les possibles interférences.

En ce qui a trait aux contraintes, nous avons tout d'abord le temps de développement. Nous devons en effet concevoir la preuve de concept sur une session universitaire, ce qui correspond à environ 12 semaines entre la réception des drones physiques et la remise du rapport final (*readiness review*).

Une autre contrainte est la batterie. En effet, l'exploration faite par les drones doit être assez efficace pour ne pas avoir à recharger les robots trop souvent, ce qui rendrait le processus beaucoup plus coûteux en temps.

Finalement, il faut garder en tête qu'il s'agit ici d'une preuve de concept qui pourrait (si ladite preuve se révèle acceptable) potentiellement être adaptée au contexte de l'exploration spatiale. Ainsi, il y a certaines contraintes qui ne s'appliquent dans le contexte du projet réalisé pour l'exploration d'une pièce à Polytechnique, mais qui devront être prises en compte lors de la conception de solutions ayant un niveau de maturité plus élevé. Par exemple, il est clair que les conditions environnementales sont tout à fait différentes sur une planète comme Mars que sur la Terre. Le plus gros obstacle est bien sûr l'atmosphère très fine, ce qui demanderait des moteurs plus puissants pour pouvoir décoller. D'autres problèmes incluent la gravité moindre et les températures extrêmes,

en comparaison à l'environnement de Polytechnique qui reste relativement constant et habitable. La fine atmosphère de Mars veut aussi dire que sa surface est exposée à beaucoup plus de rayonnement solaire que sur la Terre. Une exposition constamment supérieure à ces rayonnements pourrait avoir des effets indésirables sur les composantes électroniques délicates du robot, ce qui affecterait son comportement et la durée de vie de sa batterie. Cet environnement hostile qui a une physique différente de la Terre demanderait une rénovation totale de cette preuve de concept.

1.3. Biens livrables du projet (Q4.1)

Tout d'abord, le projet se sépare en trois grandes sections qui correspondent à chacune des remises, soit le PDR (preliminary design review), le CDR (critical design review) et le RR (readiness review). Toutefois, la remise d'un rapport d'avancement est demandée en complément aux trois remises mentionnées plus haut à chaque semaine. Ce rapport contient les faits saillants de la semaine présente, l'avancement des tâches non complétées, les tâches finies au courant de la semaine, ainsi que les tâches planifiées pour la semaine à venir.

En ce qui concerne le PDR, celui-ci est attendu le 30 septembre. Il constitue en quelque sorte la réponse de notre équipe à l'appel d'offres lancé par l'Agence Spatiale Canadienne. Le présent document fait partie des biens livrables attendus pour le PDR. Deux vidéos sont attendues en complément. D'abord, une vidéo du serveur web et des drones physiques démontrant la complétion du requis R.F.1, soit de changer la couleur ou de faire clignoter une DEL du robot lorsque la commande "Identifier" est lancée, est demandée. Ensuite, une vidéo montrant la complétion du requis R.F.2, soit de répondre aux commandes de décollage et d'atterrissage, ainsi que la connexion de la simulation au serveur web et deux drones se déplaçant dans le simulateur Argos, doit être remise.

Quant au CDR, il est dû le 4 novembre. Celui-ci comprend la documentation du concept du projet. Il est fort probable que des changements se soient glissés entre le PDR et le CDR étant donné que le développement de la solution sera bien entamé. Il est attendu que ces changements soient énoncés et décrits dans le document remis. De plus, les zones grises présentes dans le PDR se doivent d'être précisées lors du CDR et les commentaires faits par l'Agence Spatiale Canadienne lors de la réception du PDR doivent être appliqués. Une présentation technique de format libre suivie du visionnement de vidéos doit expliciter les avancements depuis le PDR et démontrer les progrès réalisés sur la conception du prototype. De plus, de nombreux requis techniques sont demandés à cette étape-ci. Parmi ceux-ci, on retrouve l'affichage de l'état des drones, la capacité d'explorer de façon autonome tout en évitant les obstacles et la disponibilité de logs, le tout disponible dans une interface utilisateur accessible sur plusieurs plateformes et par plusieurs appareils simultanément. Une fonctionnalité additionnelle dont le choix est laissé à l'équipe est aussi attendue.

Finalement, la date de remise du RR est le 7 décembre. Celui-ci constitue la dernière remise, et devra donc contenir à la fois un prototype fonctionnel et la documentation complète. Une présentation de 45 minutes destinée à un public n'ayant pas lu les précédents rapports ou vu la présentation du CDR doit aussi être faite. Celle-ci s'adresse donc à un public n'ayant pas le même niveau de connaissances techniques. Des démonstrations vidéo des capacités techniques du prototypes sont attendues en supplément à ladite présentation, tout comme le code nécessaire au fonctionnement du prototype. Un document expliquant la batterie de tests à effectuer pour s'assurer du bon fonctionnement du projet, ainsi que le code permettant de réaliser cette batterie de tests, doivent être remis conjointement avec le code permettant d'exécuter le programme d'exploration et de cartographie par les drones. Finalement, toutes autres instructions nécessaires au bon fonctionnement du projet dans son ensemble devront aussi être remises en format Markdown.

2. Organisation du projet

2.1. *Structure d'organisation (Q6.1)*

L'équipe qui sera en charge de mener à bien le projet sera formé de 5 membres. Puisqu'il s'agit en réalité d'un projet réalisé dans un environnement d'apprentissage, il est important que chacun puisse développer ses compétences dans tous les rôles reliés à la gestion du projet. Évidemment, au cours de la session, certains se démarqueront dans un certain rôle et pourront approfondir leur implication et leurs habilités dans ce rôle.

Ces rôles sont assez diversifiés. Comme dans toute équipe désirant mener un projet à terme, il est nécessaire d'avoir une personne plutôt en charge de l'aspect organisationnel. Cette personne serait en charge d'organiser les échéanciers et planifier les tâches à réaliser pour chacune des remises. Un autre rôle serait celui de leader technique. C'est celui qui serait en charge de prendre les décisions par rapport au choix de technologies à implémenter et aurait le dernier mot sur l'architecture choisie pour la réalisation du projet. De plus, puisque l'on doit à la fois rendre une interface web et un serveur, il pourrait y avoir deux membres dédiés respectivement au front-end et au back-end du projet. Ceux-ci seraient plus concentrés sur l'aspect technique et aurait beaucoup plus de proximité avec le code.

Finalement, puisque nous sommes une équipe de 5, il resterait un dernier rôle. Plusieurs options s'offrent à nous pour ce dernier rôle. Un rôle crucial pour le dernier membre de l'équipe pourrait être celui de l'assurance-qualité. Notre division des tâches pourrait inclure quelqu'un qui se concentre moins sur l'implémentation des demandes techniques du projet, mais qui s'efforce plutôt d'essayer de briser le projet et de trouver des bogues et autres failles de fonctionnement afin d'ensuite réparer les erreurs ou les

comportements fautifs de notre code. Cela pourrait passer par l'écriture de tests et la conception de pipelines de développement et d'intégration continue sur notre répertoire GitLab.

Évidemment, il existe plusieurs autres rôles assez communs en industrie, et nous devrons assurément cumuler plusieurs rôles. Un exemple de ce genre de rôle serait d'avoir quelqu'un en charge de présider les réunions et les scrums. C'est un rôle présent partout en entreprise et qui est fort utile pour l'organisation du quotidien et qui permet de mettre tout le monde à jour avec une vue d'ensemble du projet. Cela pourrait être une personne désignée en début de projet, ou bien on pourrait alterner parmi les membres de l'équipe. Toutefois, les cinq rôles mentionnés plus haut donnent un bon aperçu d'une possible division et assignation des rôles dans notre équipe de projet.

En plus de ces rôles, notre équipe pourra aussi être divisée en sous-groupes remaniables au fur et à mesure que le projet avance afin de se concentrer sur certains aspects du projet. Par exemple, un sous-groupe pourrait être formé pendant une semaine pour se concentrer sur une fonctionnalité demandée ou bien pour régler un bogue particulièrement persistant. Rendre ces groupes malléables permet aussi d'améliorer la cohésion entre tous les membres de l'équipe et augmente notre flexibilité pour résoudre des problèmes.

2.2. Entente contractuelle (Q11.1)

Le contrat établi pour ce projet est de type *livraison clé en main*, c'est-à-dire à prix ferme. Nous nous sommes arrêtés sur ce type de contrat en raison de la nature du projet qui requiert un rendu final, contrairement aux projets souvent mis en place dans le milieu des TI basé sur des ententes à *temps plus frais*. Il est ainsi possible d'estimer à l'avance les coûts d'implémentation, incluant la main-d'œuvre et le matériel du projet. Cela permet de le borner en imposant des limites aux coûts et en imposant des requis dès le début du projet. Également, nous disposons très exactement d'une session universitaire afin de produire un rendu final. Il est très important que la durée du contrat soit prévue.

Finalement, un contrat de type *partage des économies* est à exclure, car l'objectif du projet est d'établir un prototype d'exploration pour les futures missions spatiales de l'Agence spatiale canadienne. Le but de ces missions est de nature scientifique et non commerciale, elles n'ont pas pour but de générer des profits qui pourraient être repartagés.

3. Description de la solution

3.1. Architecture logicielle générale (Q4.5)

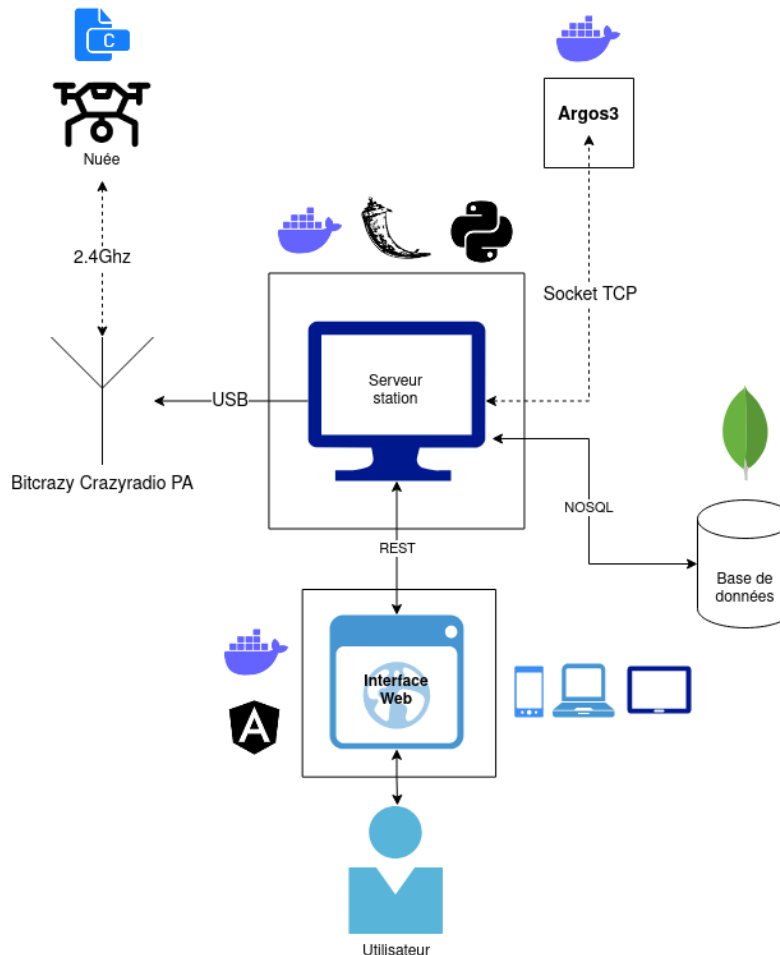


Fig. 1: Architecture générale du projet

La figure 1 ci-haut décrit l'architecture générale du projet. La nuée de drones, initialement limitée à deux Bitcraze Crazyflie 2.1 (R.M.1), communique avec le serveur de la station au sol à travers une Bitcrazy Crazyradio PA connectée par port USB (R.M.2, R.M.4). Pour ce qui en est du langage utilisé pour coder le système embarqué, nous avons choisi C en raison de sa simplicité et afin de rester cohérent avec le code du *firmware*. Les informations partagées par les drones vers le serveur de la station au sol seraient leur état courant de vol, leur position, leur niveau de batterie et les informations qu'ils récoltent sur les objets qui les entourent.

Le serveur peut envoyer des commandes simples à la nuée (R.F.1, R.F.2). Alternativement, il peut se connecter à une simulation Argos3 à l'aide du cadriciel gRPC. Ce dernier permet de simplifier la sérialisation des informations envoyées à la simulation.

Il est ainsi possible de communiquer avec les drones simulés d'une manière similaire à celle des drones physiques. Ce même serveur communique également avec une base de données MongoDB pour y enregistrer les données sur la nuée, les données de la carte générée et un historique des commandes envoyées à la nuée. Nous avons choisi MongoDB pour sa simplicité et parce que plusieurs équipiers l'ont déjà utilisé auparavant. De plus nous avons opté pour un serveur Flask écrit en Python, car la haute performance du serveur n'est pas une priorité et certains membres de l'équipe sont déjà familiers avec Flask.

L'utilisateur utilisera une interface web pour lui permettre de visualiser toutes les informations pertinentes à la mission et envoyer des commandes à la nuée. Cette interface sera également disponible pour plusieurs types d'appareils (R.F.10). Nous avons décidé d'utiliser le cadriciel Angular pour le développement de cette interface, car tous les membres de l'équipe ont déjà de l'expérience avec cette technologie, notamment dans le cadre du cours LOG2990.

Finalement, la simulation Argos3, le serveur de la station au sol et l'interface web seront tous conteneurisés à l'aide de Docker (R.L.4) pour faciliter le partage du code et simplifier le développement sur plusieurs postes.

3.2. Station au sol (Q4.5)

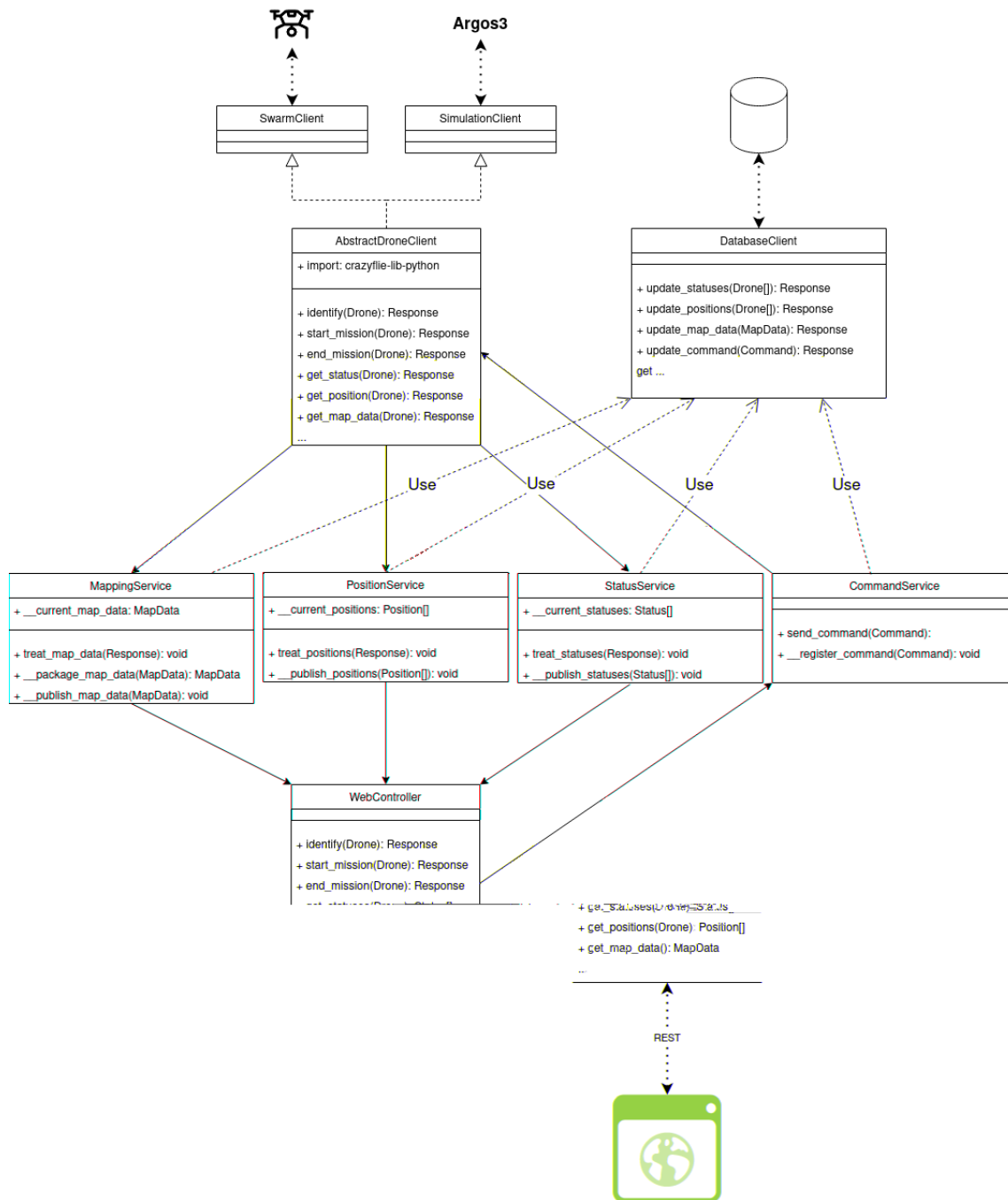


Fig. 2: Architecture du serveur de la base au sol

Comme on peut le voir dans la figure 2, l'architecture du serveur de la base au sol peut être séparé en trois couches principales, soit la couche contrôleur, la couche service et finalement, la couche client.

La couche contrôleur implémente une interface qui permet de communiquer avec le client web Angular. Les commandes reçues par cette interface sont ensuite passées à la couche service à travers le CommandService afin d'être traitées, enregistrées et envoyées à la nuée de drones ou la simulation. Quelques exemples des commandes implémentées par cette interface sont identify (R.F.1), start_mission, end_mission (R.F.2) et get_status (R.F.3).

La couche service constitue la logique principale du traitement des données. Les quelques services présentés dans le diagramme peuvent être séparés en deux catégories. Premièrement, nous avons le service de commande, et deuxièmement, les services de traitement de données.

Le service de commande est le seul service appelé par le WebController. Lorsque celui-ci reçoit des requêtes de l'interface web, il transmet ces requêtes au CommandService pour qu'elles soient traitées. Ce traitement consiste à mettre en place l'enregistrement des logs reliés à cette commande. En d'autres mots, il permet de lier les logs renvoyés par la nuée au ID de la commande envoyée par l'interface.

Pour les services de traitement des données, soit MappingService, PositionService et StatusService, on traite les données renvoyées par la nuée et on les enregistre dans la base de données à l'aide du DatabaseClient. Les données traitées sont ensuite utilisées par le WebController pour les renvoyer à l'interface web.

La couche client comporte 4 classes. Premièrement, AbstractClient, SwarmClient et SimulationClient qui communiquent avec la nuée physique ou simulée et deuxièmement, DatabaseClient qui communique avec la base de données.

L'AbstractClient permet d'abstraire les différences entre la nuée physique et la simulation. Toute l'implémentation du serveur sous cette abstraction est identique pour les deux modes de fonctionnement. Le SwarmClient et le SimulationClient implémenteront les méthodes abstraites du AbstractClient selon leurs besoins particuliers.

Le DatabaseClient est utilisé par le serveur afin de communiquer avec la base de données MongoDB, enregistrer les logs, les commandes et toute autre information pertinente.

Le flot de commande peut donc être décrit quelques étapes:

Tout d'abord, l'utilisateur choisit une commande à partir de l'interface utilisateur. Cette commande est reçue par le WebController, puis est traitée par l'intermédiaire du CommandService. Elle est ensuite envoyée par l'AbstractClient, qui reçoit plus tard les résultats de l'interaction des drones ou de la simulation suite à la commande. Les résultats sont traités par les multiples services de traitement de données. Ces données traitées sont ensuite reçues par le WebController, puis renvoyées à l'interface utilisateur par ce même contrôleur.

3.3. Logiciel embarqué (Q4.5)

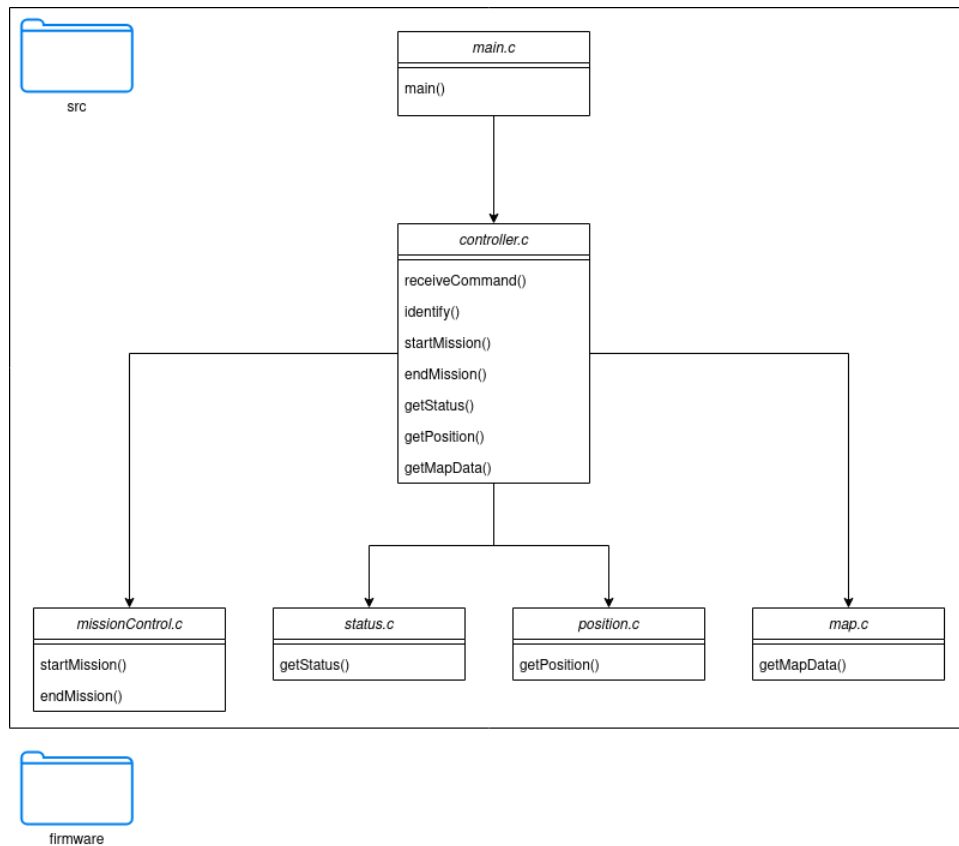


Fig. 3: Architecture du logiciel embarqué

La figure ci-dessus décrit l'architecture proposée de notre logiciel embarqué sur les drones Crazyflie. Nous allons développer nos fonctionnalités à l'aide du crazyflie-firmware afin d'interfacer avec les drones.

Comme premier point, nous avons décidé de séparer le code source développé dans le cadre de ce projet du code firmware crazyflie-firmware. Selon la documentation [2], il est possible de retoucher directement le code du *firmware* afin d'implémenter de nouvelles fonctionnalités. Toutefois, nous avons opté pour la séparation complète de notre code de celui du *firmware* en les séparant dans deux dossiers : *src* pour notre code et *firmware* pour celui du crazyflie-firmware. Ceci s'appelle le *out-of-tree development*, cette approche facilite notre visualisation de l'historique des changements dans notre projet. En effet, en changeant directement le code du *firmware*, il devient difficile de retrouver les changements qui ont été faits et cela pourrait rendre le débogage ardu.

Pour ce qui en est du code C, nous avons décidé de séparer les différentes catégories de fonctionnalités en plusieurs fichiers. Ces fichiers sont semblables à la séparation utilisée dans un langage orienté objet. Le fichier `main` comporterait la boucle de base du fonctionnement du drone et le maximum de fonctionnalités sera implémenté dans un

fichier catégorisé pour éviter une fonction main monolithique. Un fichier important pour faciliter cette séparation est `controller.c`, qui implémente la réception de commandes et qui envoie ensuite les requêtes aux fichiers spécialisés dans le traitement de ces commandes.

De plus, le *firmware* sera utilisé à son plein potentiel dans le développement de nos routines. C'est-à-dire, nous allons fortement nous appuyer sur son API afin de simplifier notre code *out-of-tree* et pour éviter la duplication de code.

3.4. Simulation (Q4.5)

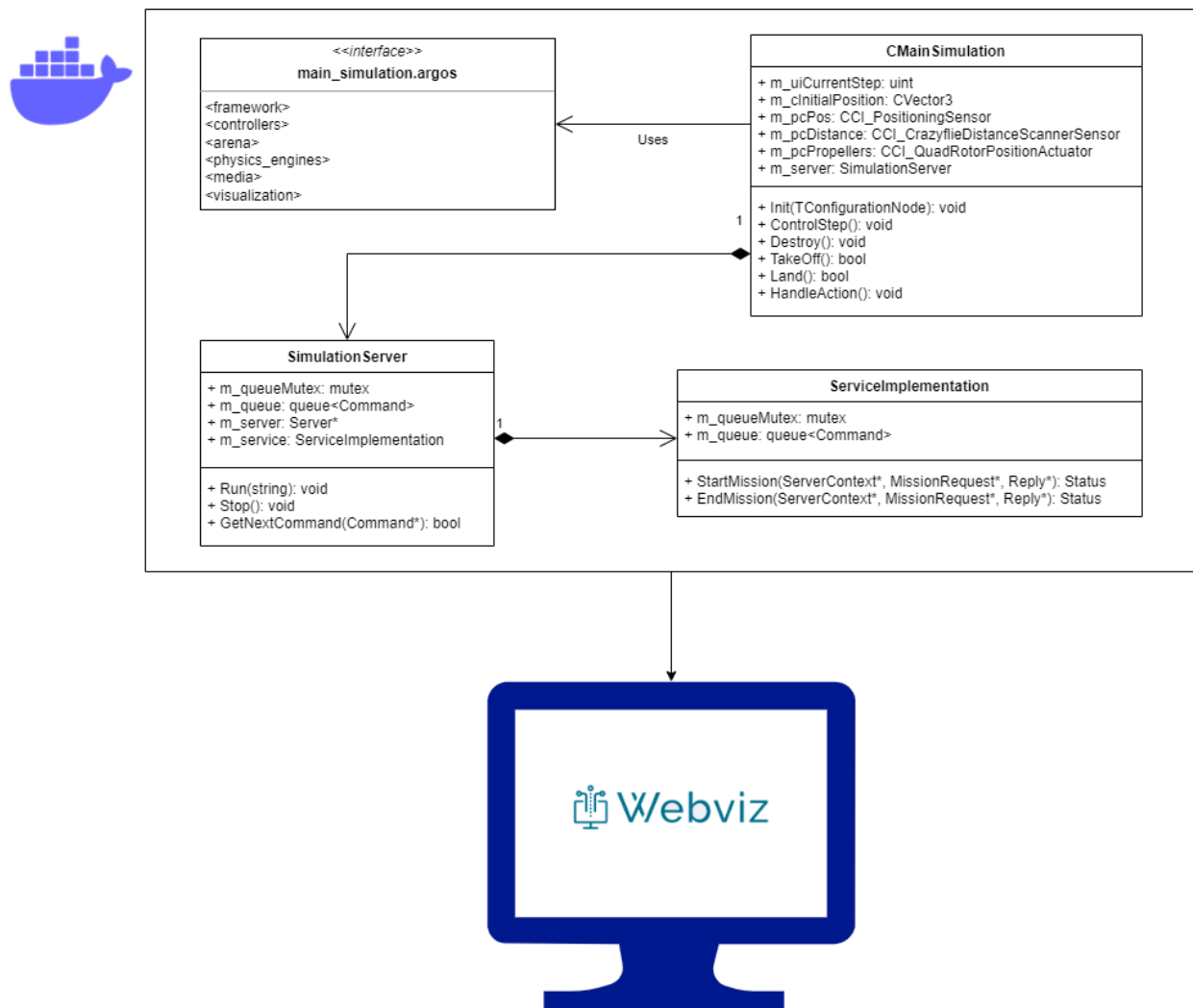


Fig. 4 : Architecture de la simulation

La simulation se fait sous Argos3, et utilise l'interface de visualisation Webviz. La base du répertoire contient un Dockerfile qui automatise le déploiement et permet de la lancer

rapidement dans le navigateur. La simulation elle-même est divisée en deux modules principaux: les paramètres de simulation et les contrôleurs.

Les paramètres de simulation sont contenus dans des fichiers au format XML et d'extension *argos*, présents dans le répertoire *experiments*. Chaque simulation est définie dans un fichier de configuration permettant de définir les différentes composantes à simuler, tel que les dimensions de l'arène physique, le nombre de drones, et les paramètres initiaux des drones. Il est également possible de définir des paramètres d'affichage, tels que la fréquence d'actualisation et le type de rendu graphique (OpenGL, Webviz, etc.). Enfin, le fichier de configuration doit spécifier le contrôleur à utiliser.

Le contrôleur (répertoire *controllers*) contient la logique principale du drone simulé, et définit comment il se comporte à chaque instant. Les fichiers CMakeList.txt qui déclarent les bibliothèques Argos à utiliser permettent la compilation du contrôleur sous la forme d'une bibliothèque qui pourra par la suite être chargée par Argos3. La classe CMainSimulation contient les 2 principales fonctions permettant d'exécuter la simulation :

- Init() : Permet d'initialiser les variables de simulation ainsi que la connexion à distance. Cette méthode est appelée au lancement de la simulation. Nous y initialisons aussi les autres classes permettant, entre autres, les interactions avec la station au sol, la simulation de la cartographie et la simulation des données télémétriques.
- ControlStep() : Permet de faire évoluer la simulation. Cette méthode est appelée par Argos3 à un intervalle régulier défini dans les configurations de la simulation (*experiments*). Lors de chaque appel, la position des objets simulés est actualisée, et les commandes reçues de la station au sol sont traitées.

Comme plusieurs drones formeront la nuée, plusieurs instances des contrôleurs seront créées (une par drone). Ceux-ci devront également communiquer directement avec la station au sol. Pour ce faire, nous utilisons le cadriciel gRPC afin de normaliser nos appels et sérialiser les données. gRPC vient avec un compilateur (protoc) permettant de générer du code propre à un langage à partir de la définition d'un protocole de communication (.proto). Les appels sont donc les mêmes sur la station au sol et dans la simulation. À chaque drone simulé est attaché un serveur gRPC auquel la station au sol (ici cliente) doit se connecter. Le port sur lequel le serveur écoute est déterminé à partir de l'identifiant de chaque drone (un nombre : $0 + k$ pour le premier drone, $n + k$ pour le n ème où k est un port de base).

Le serveur gRPC est encapsulé dans une classe SimulationServer (répertoire de communication), c'est cette classe qui est utilisée dans le contrôleur. Il est possible de tirer à partir de celle-ci les actions à exécuter, ainsi que d'y pousser les logs et informations pertinentes à retourner à la station au sol.

Finalement, afin de modéliser au mieux le fonctionnement du drone, le reste de l'architecture du contrôleur tente de reprendre l'architecture du *firmware* embarquée de

la figure 3. La différence la plus flagrante est que l'appel à toutes les fonctionnalités est réalisé à partir de la classe MainSimulation et synchronisé à partir de la méthode ControlStep().

3.5. Interface utilisateur (Q4.6)

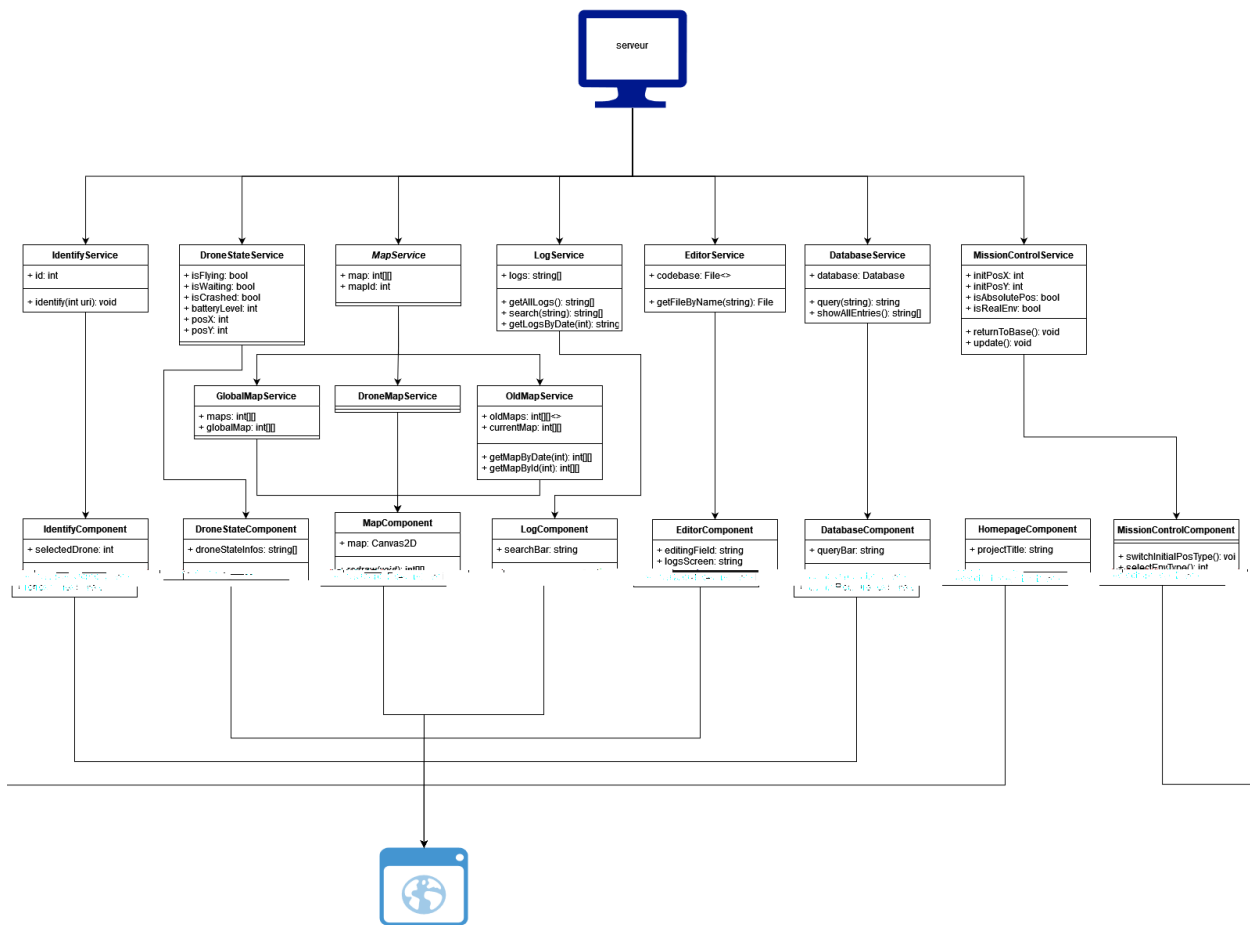


Fig. 5 : Architecture de l'interface utilisateur

La figure ci-haut présente concisément l'architecture et le fonctionnement de l'interface utilisateur. On y aperçoit une architecture assez classique découlant de l'utilisation du cadriciel Angular. Le tout est principalement divisé en services et composants. Ce cadriciel a été choisi en raison de la familiarité de l'équipe suite au cours LOG2990. La même structure utilisant TypeScript, HTML et CSS a été conservée pour cette même raison. De plus, ce cadriciel s'exporte bien sur différents types d'appareils, comme l'exige le requis R.F.10. Aussi, l'utilisation d'un cadriciel facilitera la conception d'une interface facile d'utilisation et lisible, tel que précisé par le requis R.C.4. Cette interface restera aussi la même, peu importe si l'utilisateur est connecté à la simulation ou aux drones physiques, comme le spécifie le requis R.L.2.

En ce qui concerne l'expérience utilisateur, celle-ci sera marquée par l'utilisation d'une interface simple comportant de gros boutons et champs d'écriture, afin de simuler le contexte d'un utilisateur devant pouvoir réagir rapidement avec précision dans le cadre constamment en évolution d'une mission d'exploration spatiale. Cela s'appliquera aussi bien sur la version Web que sur les versions mobiles, peu importe la taille de l'écran, puisque l'enjeu est aussi présent lors de manipulations avec la souris que lorsque l'utilisateur essaye d'appuyer sur un bouton spécifique sur un petit écran. Aussi, la communication entre le serveur et l'interface utilisateur se fait à l'aide de Websocket dans le but d'assurer la communication la plus rapide et ininterrompue possible.

IdentifyService et IdentifyComponent répondent au requis R.F.1, soit de pouvoir identifier chaque drone individuellement. La solution choisie consiste en faire clignoter l'une des DEL disponibles sur le drone physique ou dans la simulation.

DroneStateService et la composante associée répondent au requis R.F.3 en montrant l'état des drones et de la mission qui leur a été assignée. De plus, ces derniers répondent aussi au requis R.F.7 en affichant le niveau de batterie restant des drones, ainsi qu'au requis R.F.9 en donnant les coordonnées de la position actuelle du drone. En cas d'accident, ce même service pourra afficher un message d'erreur indiquant un crash, afin de remplir le requis R.F.13.

MapService, les trois services en héritant et MapComponent servent à remplir les nombreux requis ayant un lien avec la logique de remplissage et d'affichage des cartes dessinées suite à l'exploration de la pièce. On compte parmi ceux-ci les requis R.F.8, R.F.9, R.F.11 spécifiquement dans le cas de GlobalMapService et R.F.18 pour OldMapService.

LogService et sa composante affichent les logs à l'utilisateur, ce qui correspond au requis R.C.1. En contrepartie, EditorService et sa composante servent plutôt à la modification du code directement dans l'interface utilisateur, ce qui remplit le requis R.F.16.

DatabaseService et DatabaseComponent sont assez simples. Ils correspondent au requis R.F.17, soit l'accessibilité à la base de données, ainsi que l'affichage du contenu de ladite base de données.

MissionControlService remplit finalement les derniers requis liés à l'interface utilisateur. C'est à partir de ce service et cette composante que l'utilisateur pourra lancer et terminer une mission, spécifier les paramètres de départ (position, type de position, orientation et type d'environnement) de la mission, ordonner un retour à la base ainsi que mettre à jour le logiciel de contrôle des drones, répondant ainsi aux requis R.F.2, R.F.12, R.F.6 et R.F.14 respectivement.

Puis, il reste HomepageComponent, qui sert de page d'accueil du projet et ne remplit donc aucun requis. C'est notamment sur cette page que l'on trouve les noms de l'équipe, une courte description du projet ainsi que les boutons menant soit à l'utilisation du simulateur Argos ou bien des drones physiques.

3.6. *Fonctionnement général (Q5.4)*

Le système s'articule en plusieurs modules. Chaque module contient un *Dockerfile* qui permet de produire un environnement reproductible indépendant de la machine où il est exécuté. Cela facilite grandement le déploiement en permettant à chaque module de définir son environnement d'exécution. L'ensemble des modules peut ensuite être assemblé facilement à l'aide des règles contenues dans le fichier `docker-compose.yml` du dépôt principal (INF3995-105).

Détaillons maintenant le fonctionnement de chaque module, en commençant par le module Client. Tel que mentionné précédemment, il s'agit d'un « frontend » pour la station au sol utilisant le framework Angular. Il permet d'interagir avec les drones ou la simulation par l'entremise du serveur de la station au sol avec lequel il communique exclusivement. Cette communication s'effectue par l'entremise d'appel REST et à l'aide de Websockets. La communication entre le client et le serveur s'effectue par IP, il n'est donc pas nécessaire que le client et le serveur s'exécutent sur la même machine, ni même sur le même LAN.

Le conteneur de ce module peut être lancé individuellement à condition, bien entendu, que le serveur soit préalablement déployé. Le port 5001 doit être exposé à la machine hôte.

Le module serveur est le serveur de la station au sol. Son implémentation est réalisée en Python et utilise les bibliothèques Flask (pour le serveur web) et cflib (pour interagir avec les drones). Tout comme pour le client, il est possible de lancer individuellement le conteneur de ce module. Il est nécessaire d'exposer le port 5000 à la machine hôte afin de permettre au client de se connecter. Afin de contrôler les drones, le dispositif de communication « Crazyradio PA » doit être connecté à la machine hôte. Le conteneur doit être exécuté en mode privilégié (*privileged*), le périphérique doit également être exposé sur le conteneur. Pour ce faire, il faut simplement monter le fichier (présent dans `/dev`) représentant le « Crazyradio PA ». Bien que plus complexe, cette manipulation peut également être réalisée sous Windows à l'aide de WSL.

Le module Simulation permet quant à lui de simuler et visualiser le vol des drones. Il est commandé à partir de la station au sol. Comme pour les autres modules, il peut être compilé et exécuté directement à l'aide de Docker. Lors de la compilation, de nombreuses dépendances telles qu'Argos3 et Webviz (pour la visualisation web) doivent être compilées. Le temps de compilation de ce conteneur est donc beaucoup plus élevé que ceux des autres modules. Plusieurs ports du conteneur doivent être rendus accessibles à la machine hôte : le port 8000 donne accès à l'interface de simulation, le port 3000 est utilisé par l'interface de simulation afin de communiquer (par websocket) au simulateur Argos3, enfin les ports entre 3850 et 3860 permettent de communiquer avec les drones simulés. À noter que les ports des drones n'ont pas à être accessibles à la machine hôte si le conteneur du serveur de la station au sol et le conteneur du simulateur sont sous le même réseau virtuel.

Lors du lancement de l'interface de simulation sur le port 8000, il est possible de lancer la simulation à l'aide du bouton « Jouer ». Cela aura pour effet d'activer les animations et la communication avec la station au sol. Les drones simulés peuvent alors être contrôlés par l'entremise de l'interface web de la station au sol.

Ensuite, le *firmware* est embarqué sur les drones, il ne s'agit donc pas d'un service comme les autres modules. Le code est plutôt compilé sur une machine de développement et ensuite porté sur le drone à l'aide de la commande « make cload ». Afin de procéder à la programmation d'un nouveau drone, ce dernier doit être placé en mode de démarrage (bootloader mode). Pour ce faire, il faut, après avoir éteint l'appareil, appuyer sur le bouton marche/arrêt jusqu'à ce qu'un clignotement bleu soit observé. La commande « make cload » peut alors être utilisée. Il faut cependant noter que cette dernière commande ne tient pas compte de l'adresse du drone à programmer. Il est donc impératif de placer les drones un à la fois en mode de démarrage.

À noter, une autre procédure pourrait permettre de prendre en compte l'adresse du drone, mais ne fonctionne que si une version du *firmware* est déjà correctement installée. Nous préférons ainsi la programmation manuelle par « bootloader ».

Une fois la programmation, effectuée, le drone reste programmé et démarre automatiquement.

Il est important de remarquer que ce module est implémenté selon une approche out-of-tree, il faut donc cloner les sous modules git afin que le code puisse être compilé correctement.

Puis, l'interface utilisateur de la station au sol permet de contrôler soit les drones physiques, soit la simulation. L'interface utilisateur s'adapte automatiquement selon le mode choisi. Il est alors possible d'initialiser les drones en les connectant, puis en réalisant le clignotement des DEL du drone sélectionné.

Une fois l'initialisation terminée, il est possible de démarrer le mode exploration par le biais duquel la pièce où se déroule l'expérience est cartographiée. Finalement, il est possible de faire atterrir les drones à leur emplacement (à peu près) initial en terminant la mission. L'interface donne accès à la cartographie en temps réel tout comme aux logs permettant le débogage.

Finalement, afin de lancer le projet en un seul tout, il convient de cloner de façon récursive le répertoire principal. Une fois les fichiers clonés, il faut compiler et lancer l'ensemble des conteneurs *Docker* à l'aide de la commande « docker compose up ». L'utilisation de « docker compose » permet de définir au préalable les règles, telles que les ports à ouvrir et le réseau virtuel permettant aux conteneurs de communiquer entre eux. Il aurait bien sûr été possible de placer uniquement les fichiers de configuration dans le dépôt principal sans avoir recours aux sous-modules. Cependant, cela nous aurait forcés à pousser les images de chaque module dans un dépôt (*registry*). L'approche hybride que nous avons adoptée permet de compiler l'ensemble du projet à l'aide d'une seule commande, et ce, pour n'importe quel point (commit) de chaque dépôt.

4. Processus de gestion

4.1. Estimation des coûts du projet (Q11.1)

Le contrat choisi est de type *clé en main*, ce qui veut dire que le prix final du projet est ferme et bien défini. On assume que le salaire pour un développeur analyste est de 130\$ par heure, et de 145\$ par heure pour un coordonnateur de projet. On estime aussi que le projet demande au total 630 heures-personnes de travail. Avec une équipe de 5, et en assumant une charge de travail égale pour chaque membre, on arrive à 126 heures de travail pour chaque membre du groupe.

On estime qu'un cinquième du temps sera dédié à la coordination et gestion du projet. Le salaire à payer sera donc $145 \times 126 + 130 \times 4 \times 126 = \81900 . A ce prix, on rajoute \$500 pour couvrir les assurances, et pour financer des activités de cohésion au but de promouvoir la cohésion de l'équipe, pour un total de \$82400.

4.2. Planification des tâches (Q11.2)

Tableau 1 : Planification des tâches

Étape	Responsable	Description	Date de remise
1. Preuve de concept: Vendredi, 30 septembre 2022			
1.1 Bouton interface	Nicolas	Envoyer les commandes "Voler" et "identifier" au serveur à partir d'une interface Angular	30/09/2022
1.2 Traitement à la station au sol	Audrey	Création de l'interface REST, du service CommandService et du SwarmClient et SimulationClient	30/09/2022
1.3 Code embarqué	Thierry / Julien	Organisation du projet en C, interface avec le <i>firmware</i> et réception des commandes	30/09/2022
1.4 Simulation Argos	Gabriel	Ajouter le CrazyFlie à la simulation	30/09/2022
1.5 Pipeline CI	Julien	Mise en place du pipeline dans les divers projets gitlab	30/09/2022
1.6 Écriture du PDR	Nicolas	Écriture du PDR	30/09/2022
2. Routines: Vendredi, 14 octobre 2022			
2.1.1 Séparation swarm / simulation dans l'interface	Thierry	Fonctionnalité qui permet de toggle entre swarm et simulation. Rendre responsive (R.F.10)	7/10/2022
2.1.2 Boutons lancer et terminer mission interface	Audrey	Implémentation des boutons lancer et terminer la mission dans l'interface et communication avec le serveur (R.F.2), Rendre responsive (R.F.10)	7/10/2022
2.1.3 Lancer / terminer mission dans serveur	Thierry	Interface rest, services et client vers swarm et argos pour 2.1.2 (R.F.2)	7/10/2022

2.1.4 <i>Firmware</i> décollage et atterrissage	Julien	Implémentation du <i>firmware</i> pour décoller et atterrir sur commande (R.F.2). Logging (R.C.1)	7/10/2022
2.1.5 <i>Firmware</i> algo d'exploration	Nicolas / Gabriel	Implémentation de l'algorithme d'exploration dans le <i>firmware</i> (R.F.4). Logging (R.C.1)	7/10/2022
2.1.6 Documentation	Gabriel	Documentation des systèmes	7/10/2022
2.2.1 Visualisation de logs dans l'interface	Nicolas	Fonctionnalité pour montrer les logs des drones dans l'interface (R.C.1). Rendre responsive (R.F.10)	14/10/2022
2.2.2 Queries getStatus et getPos Interface	Gabriel	Queries 1hz ou plus de l'interface pour getStatus et getPos des drones (R.F.3). Rendre responsive (R.F.10)	14/10/2022
2.2.3 getStatus et getPos dans serveur	Thierry	Implémentation REST, service, client pour getStatus et getPos (R.F.3)	14/10/2022
2.2.4 getStatus et getPos dans <i>firmware</i>	Audrey	Implémentation du getStatus et getPos dans le <i>firmware</i> (R.F.3)	14/10/2022
2.2.5 Détection d'obstacles dans le <i>firmware</i>	Thierry / Julien	Détection et évitement des obstacles à l'aide des capteurs (R.F.5). Logging (R.C.1)	14/10/2022
2.2.6 Mise à jour de la simulation	Julien	Implémenter les comportements jusqu'à maintenant dans la simulation	14/10/2022
2.3.1 Tests	Audrey	Période d'écriture des tests d'intégration du projet	21/10/2022
2.3.2 Écriture du CDR	Nicolas	Commencer l'écriture du CDR	21/10/2022
2.3.3 QA	Thierry	Quality assurance des fonctionnalités	21/10/2022
2.3.4 Vérification du formatage du code	Julien	Vérification du format du code (R.Q.1)	21/10/2022
3. Mapping: 2 décembre 2022			
3.1.1 <i>Firmware</i> collection de données mapping	Thierry / Gabriel	Commencer la collection de données par les drones à l'aide des capteurs (R.F.8). Logging (R.C.1)	28/10/2022
3.1.2 Création de la base de données	Julien / Nicolas	Créer la base de données mongo (R.F.17)	28/10/2022
3.1.3 Création du service de base de données	Julien / Nicolas	Communiquer avec la base de données à partir du serveur (R.F.17)	28/10/2022
3.1.4 Élaboration des structures de données de mapping	Audrey / Thierry	Création des structures de données pour la communication des données de mapping entre les applications (R.F.8)	28/10/2022
3.1.5 Visualisation données de vol interface	Audrey	Créer les fondations pour afficher la carte dans l'interface (R.F.18)	28/10/2022
3.1.6 Écriture du CDR	Nicolas	Compléter l'écriture du CDR	28/10/2022
3.2.1 <i>Firmware</i> retour à la base	Julien	Faire le <i>firmware</i> pour retourner à la base (R.F.6)	4/11/2022
3.2.2 Afficher base de données interface	Thierry	Afficher le contenu de la base de données dans l'interface (R.F.17)	4/11/2022

3.2.3 Afficher la position interface	Audrey	Afficher la position des drones dans la carte sur l'interface (R.F.9)	4/11/2022
3.2.4 Implémenter mise à jour	Nicolas	Implémenter la fonctionnalité de mise à jour à distance. (R.F.14)	4/11/2022
3.2.5 Fonctionnalité mapping	Gabriel / Audrey	Terminer la fonctionnalité mapping (R.F.18)	4/11/2022
3.3.1 État crashed	Julien	Implémenter la fonctionnalité qui montre l'état crashed quand le drone est à l'envers (R.F.13)	11/11/2022
3.3.2 Position initiale <i>firmware</i>	Nicolas	Implémenter les commandes de position initiale dans le <i>firmware</i> (R.F.12)	11/11/2022
3.3.3 Position initiale interface	Thierry	Implémenter le système de gestion des positions initiales dans l'interface (R.F.12)	11/11/2022
3.3.4 Implémenter l'éditeur de code dans l'interface	Julien / Gabriel	Implémenter l'édition et l'envoi des modifications du code dans l'interface (R.F.16)	11/11/2022
3.4.1 QA	Thierry / Nicolas	Période de quality assurance des fonctionnalités	18/11/2022
3.4.2 Formatage	Julien	Vérification du formatage du code	18/11/2022
3.4.3 Test d'intégration	Audrey / Gabriel	Ajout de tests d'intégration	18/11/2022
3.5.1 Préparation de présentation orale finale	Nicolas	Préparation de la présentation finale	25/11/2022
3.5.2 Rédaction du RR	Nicolas	Écriture du RR	25/11/2022
3.6.1 Vérification finale et mises à niveau	Thierry	Préparation à la remise finale	02/12/2022

4.3. Calendrier de projet (Q11.2)

Plusieurs biens livrables seront à remettre tout au long de ce projet. Le calendrier présenté dans le tableau suivant montre les biens livrables attendus à chaque phase du projet.

Tableau 2: Calendrier de projet

Calendrier de projet		
Livrable	Date	Livrables
<i>Preliminary Design Review</i> (PDR)	Vendredi, 30 septembre 2022	<ul style="list-style-type: none"> - Documentation - Démonstrations vidéo
<i>Critical Design Review</i> (CDR)	Vendredi, 4 novembre 2022	<ul style="list-style-type: none"> - Documentation - Présentation technique - Démonstrations vidéo
<i>Readiness Review</i> (RR)	Vendredi, 7 décembre 2022	<ul style="list-style-type: none"> - Documentation - Présentation technique - Démonstrations vidéo

		<ul style="list-style-type: none"> - Code - Tests automatisés - Instructions de compilation
--	--	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

Le premier livrable, la réponse à l'appel d'offre, est dû pour le 30 septembre. Ce premier rapport montre la documentation initiale du projet. Deux démonstrations vidéo sont aussi nécessaires. La première montre l'interaction entre la station au sol et le drone physique. La deuxième montre l'interaction entre la station au sol et la simulation.

Le deuxième livrable, le livrable intermédiaire, doit être remis pour le 4 novembre. Un deuxième rapport doit montrer les améliorations et les changements effectués depuis la réponse à l'appel d'offre. Une présentation technique détaillant les changements effectués depuis le PDR et le concept final du projet seront aussi à remettre. Sept démonstrations vidéo sont aussi nécessaires. Ces démonstrations doivent démontrer la bonne fonctionnalité des requis R.F.1, R.F.2, R.F.3, R.F.4, R.F.5, R.F.10 et R.C.1.

Le troisième livrable, le livrable final, doit être remis pour le 7 décembre. Le premier livrable est la documentation finale. Un autre livrable est une présentation finale qui détaille les éléments du projet. Des démonstrations pour tous les requis sont aussi nécessaires à remettre. Le code ayant servi à faire le projet doit être remis. De plus, les tests ainsi qu'un rapport de test doivent être fournis.

4.4. *Ressources humaines du projet (Q11.2)*

Les ressources humaines du projet sont principalement composées des cinq membres de l'équipe qui sont présentement étudiants du cours INF3995. Ceux-ci font tous partie des programmes en génie informatique et logiciel à Polytechnique Montréal et ont eu des parcours légèrement différents, ce qui leur confère certaines habiletés spécifiques. Par exemple, les membres en génie logiciel ont plus d'expérience en conception d'interfaces graphiques, ce qui sera très utile pour la station au sol, tandis que les membres en génie informatique ont plus d'expérience en conception de systèmes embarqués, ce qui aidera pour tout ce qui touche le développement des drones.

Aussi, cette équipe de développeurs aux études est accompagnées de l'équipe académique du cours, soit Prof. Giovanni Beltrame, coordonnateur du cours, Ulrich Dah-Achinanon, chargé de cours, Maude St-Cyr Bouchard, consultante HPR, ainsi que Sami Sadfa et Guillaume Ricard, chargés de laboratoire.

5. Suivi de projet et contrôle

5.1. Contrôle de la qualité (Q4)

Afin d'assurer le meilleur produit possible, et pour faciliter le développement en général, un processus de révision sera mis en place. L'équipe utilisera Gitlab comme repo, et utilisera ses fonctionnalités de travail collaboratif pleinement: avant de merger une nouvelle branche dans le *main*, il faudra lancer une *merge request* avec une courte mais informative description du but du nouveau code. Au moins un membre de l'équipe qui n'a pas travaillé sur cette branche devra passer le nouveau code en revue, pour le comprendre, demander des clarifications, suggérer des améliorations, et ultimement approuver ou désapprouver la requête.

Chaque membre est encouragé à faire des *commits* fréquents, des *merge requests* qui ne sont pas trop grosses et n'ajoutent pas trop de fonctionnalités à la fois, et de faire des *pulls* depuis le *main* autant que possible pour faciliter l'intégration du code et éviter les conflits. On s'attend aussi à ce que chacun écrive du code de qualité: il faut des commentaires (sans les surutiliser au détriment de code clair), des noms de variables et fonctions descriptifs, une hiérarchie de fichiers et classes bien organisée, et généralement suivre les bonnes pratiques de codages enseignées à Polytechnique Montréal.

Puisqu'une vérification manuelle par les pairs n'est pas exhaustive, des tests seront aussi écrits afin de vérifier automatiquement que les fonctions et le code en général fonctionnent correctement. La première méthode sera les tests unitaires. Chaque développeur sera responsable d'écrire des tests qui testent le fonctionnement des méthodes qu'il écrit. Ainsi, tous les cas possibles seront testés et vérifiés. La deuxième méthode de test utilisée est celle des tests d'intégration. Les tests d'intégration permettront de vérifier la cohérence entre les différents modules. Un changement dans l'un des modules pourrait causer des erreurs dans les autres, alors les tests d'intégration pourront détecter ces erreurs. Chaque développeur est libre de rouler localement les tests unitaires et d'intégration. Sur le répertoire Gitlab, les tests sont exécutés automatiquement lors de chaque *merge request*. Le succès de l'ensemble des tests est une condition nécessaire afin de pouvoir compléter la demande.

5.2. Gestion de risque (Q11.3)

L'un des risques principaux du projet est la perte et/ou dégâts accidentels des équipement physiques. Les drones fournis par Polytechnique sont assez petits et délicats, et les chutes ou collisions avec les murs restent un danger omniprésent. Heureusement, endommager le drone n'est pas la fin du monde, car Polytechnique nous

fournira un remplacement. Cela va quand même nous coûter le dépôt de sécurité de \$350, donc cela reste une chose à éviter. Il faudra donc être vigilant dans nos tests de vols, surtout au début. Les premiers vols du drone devront être à basse altitude et faible vitesse, et préféablement dans un espace ouvert pour éviter toutes collisions horizontales.

Un autre risque potentiel est le manque de cohésion et de communication dans le groupe. Un projet de cette taille et complexité demande une bonne coordination entre les membres du groupe. Idéalement, chaque membre du groupe devrait connaître les tâches sur lesquelles les autres membres travaillent, et être au courant du progrès de chacun, de sorte à être en mesure de prêter assistance à ceux qui en ont besoin. Il est aussi important que chaque membre reste à jour avec le dépôt Gitlab du projet. Même si un membre fait du bon travail individuellement, ça ne veut pas dire grand-chose si lui ou elle est tellement en retard avec la branche *main* qu'intégrer son code avec le reste devient un défi technique majeur. Tous les membres sont encouragés à faire de fréquentes commandes *git pull/git merge*, et les personnes qui ne sont pas confortables avec l'utilisation de Git/Gitlab devraient demander de l'aide aux coéquipiers ou aux chargés. Ce serait aussi une bonne idée d'organiser quelques activités de cohésion, de sorte à promouvoir une atmosphère positive et amicale dans l'équipe, et donner une idée des forces VResi merge

4	R.F.8	Il est possible d'afficher la carte en continu
5	R.F.9	Il est possible d'afficher la position du drone sur la carte en continu
6-a	R.F.10	Il est possible d'avoir un format d'affichage sur PC
6-b	R.F.10	Il est possible d'avoir un format d'affichage sur tablette
6-c	R.F.10	Il est possible d'avoir un format d'affichage sur mobile
6-d	R.F.10	Il est possible d'avoir 2 appareils connectés pour la visualisation des missions
7	R.F.11	Toutes les informations de plusieurs drones en mission peuvent être affichées sur la même carte
8	R.F.18	Une carte d'une ancienne mission peut être affichée
9-a	R.C.1	Il est possible d'afficher les logs de la mission courante sur demande
9-b	R.C.1	Il est possible d'afficher les logs d'une mission passée sur demande

Pour l'interface, on voit que plusieurs commandes doivent fonctionner lorsque l'on pèse sur un bouton. Les tests doivent donc être développés en fonction qu'une action de l'utilisateur envoie une commande au serveur. Un autre aspect est par rapport à l'affichage sur plusieurs plateformes. Il faut s'assurer d'avoir un design qui s'adapte au format de l'écran. L'aspect d'affichage de la carte est aussi important. Il faut tester que les données envoyées par le serveur sont correctement affichées à l'interface de la carte. Le dernier aspect est par rapport aux anciennes missions. Il doit être possible d'afficher les informations demandées par l'utilisateur de façon précise.

Tableau 4: Tests pour le sous-système de la station au sol

Tests pour la station au sol		
# de test	# requis	Test
1	R.F.1	Il est possible de lancer la commande "Identifier"
2-a	R.F.2	Il est possible de lancer la commande "Commencer la mission"
2-b	R.F.2	Il est possible de lancer la commande "Terminer la mission"
3	R.F.3	Il est possible d'obtenir l'état du drone
4-a	R.F.6	Il est possible de lancer la commande "Retour à la base"
5	R.F.7	La commande "Retour à la base" est appelée lorsque la batterie est à moins de 30%
6-a	R.F.8	La station au sol collecte les données de position du drone
6-b	R.F.8	La station au sol fait une carte à partir des données de position
6-c	R.F.8	La station au sol met à jour la position du drone sur les données de la carte
7	R.F.11	La station au sol peut intégrer une carte globale
8-a	R.F.17	La station au sol peut enregistrer sur une base de données les attributs suivants : date et heure de la mission, temps de vol, nombre de drones, physique/simulation et distance totale parcourue par les drones
8-b	R.F.17	La station au sol permet d'accéder à la base de données et de trier les attributs
9	R.F.18	La station au sol enregistre les cartes

Dans un premier temps, il faut tester que les commandes reçues de la part de l'interface utilisateur font des instructions du côté du serveur. Aussi, il doit être capable de collecter les données de tous les drones de façon précise et qui correspond à ce qui est envoyé de la part des drones. Le stockage sur la base de données est aussi une partie importante et on doit s'assurer que les bonnes données sont correctement stockées en plus d'être retrouvables par la station au sol.

Tableau 5: Tests pour le sous-système des drones physiques

Tests pour le Firmware (drones physiques)		
# de test	# requis	Test
1	R.F.1	La commande "Identifier " fait clignoter une DEL
2-a	R.F.2	La commande "Lancer la mission" débute la mission (décollage)
2-b	R.F.2	La commande "Terminer la mission" termine la mission (atterrissage)
3	R.F.3	Le drone peut envoyer son état
4	R.F.4	Le drone peut explorer l'environnement de façon autonome
5	R.F.5	Le drone peut éviter les obstacles détectés par les capteurs
6-a	R.F.6	Le retour à la base ramène à moins de 1 mètre de la base
7	R.F.7	Un niveau de batterie de moins de 30% ramène le drone à la base
8-a	R.F.8, R.F.9	Le drone peut envoyer sa position
8-b	R.F.8, R.F.9	Le drone peut envoyer la position des obstacles
9	R.F.19	Les drones peuvent communiquer P2P

Les drones doivent répondre aux commandes envoyées par la station au sol. Lors de la réception de cette commande, la bonne instruction doit être exécutée. De façon autonome, le drone doit aussi être capable d'effectuer des actions. Par exemple, il doit envoyer son état et explorer l'environnement sans l'aide de la station au sol pour lui dire de le faire. Le retour à la base a plusieurs contraintes, alors il faut tester que tous les requis sont respectés et que la bonne instruction est exécutée. Les drones doivent pouvoir communiquer entre eux, alors tester qu'une connexion est possible est aussi bien important.

Tableau 6: Tests pour le sous-système Simulation

Tests pour la Simulation		
# de test	# requis	Test
1	R.F.1	La commande "Identifier " fait clignoter une DEL
2-a	R.F.2	La commande "Lancer la mission" débute la mission (décollage)
2-b	R.F.2	La commande "Terminer la mission" termine la mission (atterrissage)

3	R.F.3	Le drone peut envoyer son état
4	R.F.4	Le drone peut explorer l'environnement de façon autonome
5	R.F.5	Le drone peut éviter les obstacles détectés par les capteurs
6	R.F.6	Le retour à la base ramène à moins de 1 mètre de la base
7	R.F.7	Un niveau de batterie de moins de 30% ramène le drone à la base
8-a	R.F.8, R.F.9	Le drone peut envoyer sa position
8-b	R.F.8, R.F.9	Le drone peut envoyer la position des obstacles

Au niveau de la simulation, il faut que les commandes provenant de la station au sol appellent les bonnes instructions. Le drone doit aussi envoyer de façon autonome quelques informations, par exemple son état et les obstacles détectés. Le retour à la base doit être appelé lorsque la batterie est à moins de 30% ou lorsque la commande est envoyée de la station au sol. Il est important de vérifier que ces deux actions provoquent le retour à la base.

Les tests décrits ici ne sont pas exhaustifs puisqu'un grand nombre de fonctions seront créées lors de l'implémentation de chaque sous-système. Il est bien sûr attendu de chaque développeur qu'il ajoute des tests unitaires pour chaque fonctionnalité. Les tests d'intégration pour leur part feront en sorte de vérifier le bon fonctionnement de l'ensemble des sous-systèmes lorsqu'ils sont connectés.

5.4. Gestion de configuration (Q4)

Plusieurs outils de gestion de configuration et d'organisation du code sont utilisés dans le cadre du projet. Pour bien comprendre pourquoi nous les avons sélectionnés, détaillons d'abord la structure du projet. Celui-ci est constitué de quatre dépôts *git* résumés dans le tableau ci-dessous.

Tableau 7: Fonction des différents dépôts

Nom du dépôt	Fonction
INF3995-105	Dépôt principal du projet, qui contient les règles d'assemblages entre les sous-modules.
INF3995-argos-simulation	Contient les fichiers permettant de décrire une simulation.
INF3995-firmware	Clone du dépôt « firmware » de Bitcraze. Adapté aux besoins du projet.
INF3995-backend	Contient le code de la station au sol ainsi que de son interface web. Contient deux modules distincts.

Le dépôt principal (INF3995-105) contient des références sous la forme de sous-modules *git* (submodules). Cela permet de tirer, compiler et assembler les différentes sections à l'aide de configuration prédéfinie. Ces modules contiennent tous un *Dockerfile* permettant de générer une image contenant toutes les dépendances nécessaires à leur exécution.

L'ensemble de ces dépôts font partie d'un sous-groupe *Gitlab*. Pour chaque modification au code source, il est impératif d'ouvrir une demande de fusion (*Merge Request*). Cette dernière doit être révisée et approuvée par au minimum un autre membre de l'équipe. Elle doit être détaillée et segmentée en *commits* de petite taille. Gitlab permet également la mise en place de l'intégration continue. Lors de chaque *Merge Request*, le code est compilé et les tests sont exécutés à l'aide des règles définies dans le *Dockerfile*. Le succès de l'opération est une condition à la complétion de la demande.

À noter : Les pipelines d'intégration continue sont exécutés sur des serveurs appartenant aux membres de l'équipe, il n'y a donc pas de coûts additionnels liés à leur utilisation.

Chaque module est documenté à l'aide d'un fichier rédigé à cet effet (README.md) placé à sa racine. Ce dernier indique les dépendances du module ainsi que les étapes permettant de le compiler, tout comme ses fonctionnalités et interfaces. Le code de chaque module s'autodocumente, c'est-à-dire qu'il se doit d'être clairement lisible et que les commentaires sont utilisés avec parcimonie et sont réservés à des manipulations plus abstraites. Enfin, la plateforme Gitlab intègre également des outils de gestion permettant de définir les tâches à venir et de les assigner aux différents membres. Cela permet de documenter les modifications effectuées. Chaque requis est associé à au moins un « Issue » Gitlab. Ces dernières contiennent la description générale de l'implémentation. Les « Issues » sont réparties entre les différentes remises (*Milestones* sous Gitlab). Les *Merge Requests* sont également associés aux « Issues » concernées. Il est donc possible d'assurer un suivi entre les requis et les tâches effectuées afin de leur répondre.

Enfin, les tests sont implémentés directement dans chaque module. Le client de la station au sol les implémente en utilisant le cadriciel Karma à même les répertoires de développement. Les tests des autres modules se trouvent plutôt dans des répertoires distincts. Les tests du *firmware* et du module de simulation sont réalisés avec le cadriciel Unity. Les tests du serveur de la station au sol le sont plutôt avec PyTest.

Pour tous les modules, l'ensemble des tests doivent être concluants afin qu'une *Merge Request* puisse être finalisée.

5.5. *Déroulement du projet (Q2.5)*

Cette section sera réalisée lors d'une prochaine remise, soit le CDR et le RR.

6. Résultat des tests de fonctionnement du système complet (Q2.4)

Cette section sera réalisée lors d'une prochaine remise, soit le CDR et le RR.

7. Travaux futurs et recommandations (Q3.5)

Cette section sera réalisée lors d'une prochaine remise, soit le RR.

8. Apprentissage continu (Q12)

Cette section sera réalisée lors d'une prochaine remise, soit le RR.

9. Conclusion (Q3.6)

Cette section sera réalisée lors d'une prochaine remise, soit le RR.

10. Références (Q3.2)

[1] Beltrame, Giovanni, Ulrich Dah-Achinanon et Sami Sadfa. *Système aérien d'exploration – Demande de proposition*. Montréal : Polytechnique Montréal, 2022. [En ligne]. Disponible : <https://moodle.polymtl.ca/course/view.php?id=1703>

[2] Bitcraze (2022). Crazyflie-Firmware Overview. [En ligne] Disponible : <https://www.bitcraze.io/documentation/repository/crazyflie-firmware/master/>.

Annexes

Les vidéos de démonstration pour la remise du PDR sont disponibles aux deux liens suivants : <https://www.youtube.com/watch?v=hs-jucbSDNo> et <https://www.youtube.com/watch?v=bV3Axq7wY5M>