

STEP 1



POSIZIONE INIZIALE:

- DRONI IN FORMAZIONE
- COM DRONI = POSIZIONE DRONE
- LAURIAMO IN UN PIANO 2D;
CI PREOCCUPIAMO SOLO CHE
IL CONSENSO MUOVA IL COM
UNGO LA TRAIETTORIA DEL
DRONE

POSIZIONE 2D
UGV ISTANTE
K

→ dalla traiettoria

CONSENSUS

STEP 1

POSIZIONI
2D AGV ISTANTE
K

POSIZIONI AGV
ISTANTE K

(A FRONTE DEL
MOVIMENTO UGV)

AGGIORNAMENTO
POSIZIONE DEI
DRONI SENZA DINAMICA

STEP 2

FORNITO DA NOI

Pos 3D
DRONI

ROTOTRANSFORMATION
RECOVERY

STEP 2

Pos
R

FORNITA
DA NOI

$z = \text{const}$

LAVORO IN
2D

3D \rightarrow 2D

(x,y) DRONI

CONSENSUS
STEP 1

AGGIUNTA:

RICAVIAMO MATRICE DI ROTO TRASLAZIONE
SULLA BASE DELLE COORDINATE 3D DEI
DRONI E LA POSIZIONE + ORIENT. DELL'UGU

STEP 3

CONTROLO CHE
R NON ESCA
DAU' IMAGE
PLANE

⇒ FORNITO DA NOI

Pos 3D DRONI

ROTOTRANSFORMATION RECOVERY

STEP 2

STEP 2

Pos
R //

FORNITA
DA NOI

$$3D \rightarrow 2D$$

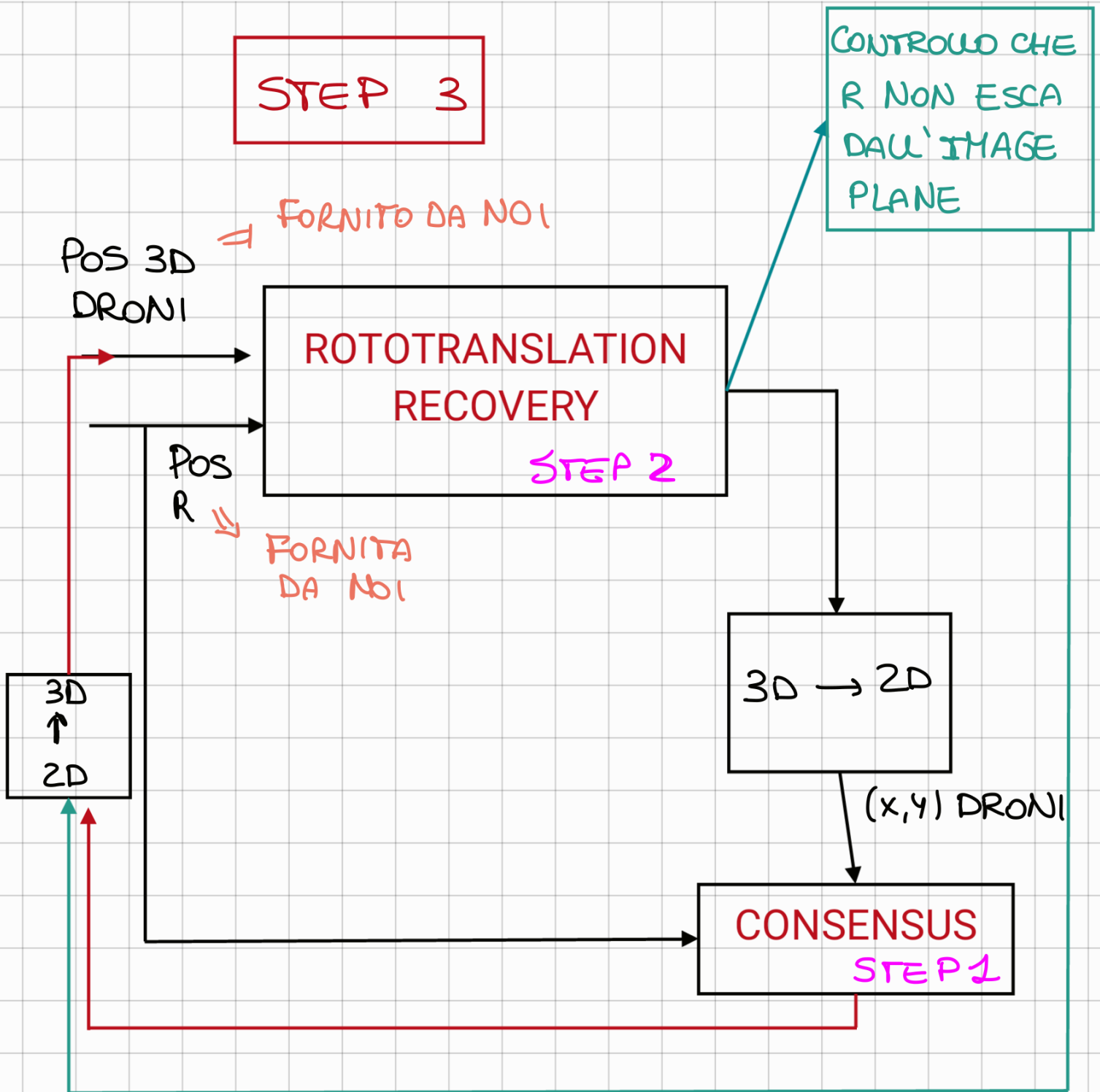
(x,y) DRONI

CONSENSUS

STEP 1

STEP 1

3D
↑
2D



STEP 4

⇒ FORNITO DA NOI

Pos 3D DRONI

ROTOTRANSFORMATION RECOVERY

STEP 2

STEP 2

Pos
R //

FORNITA DA
NOI

PROIEZIONE ROBOT SUW' IMAGE PLANE + HOMOGRAPHY

CONTROLO CHE
R NON ESCA
DAU' IMAGE
PLANE

ROTOTRANSFORMATION RECOVERY

ROTO TRANSCATION + NOISE

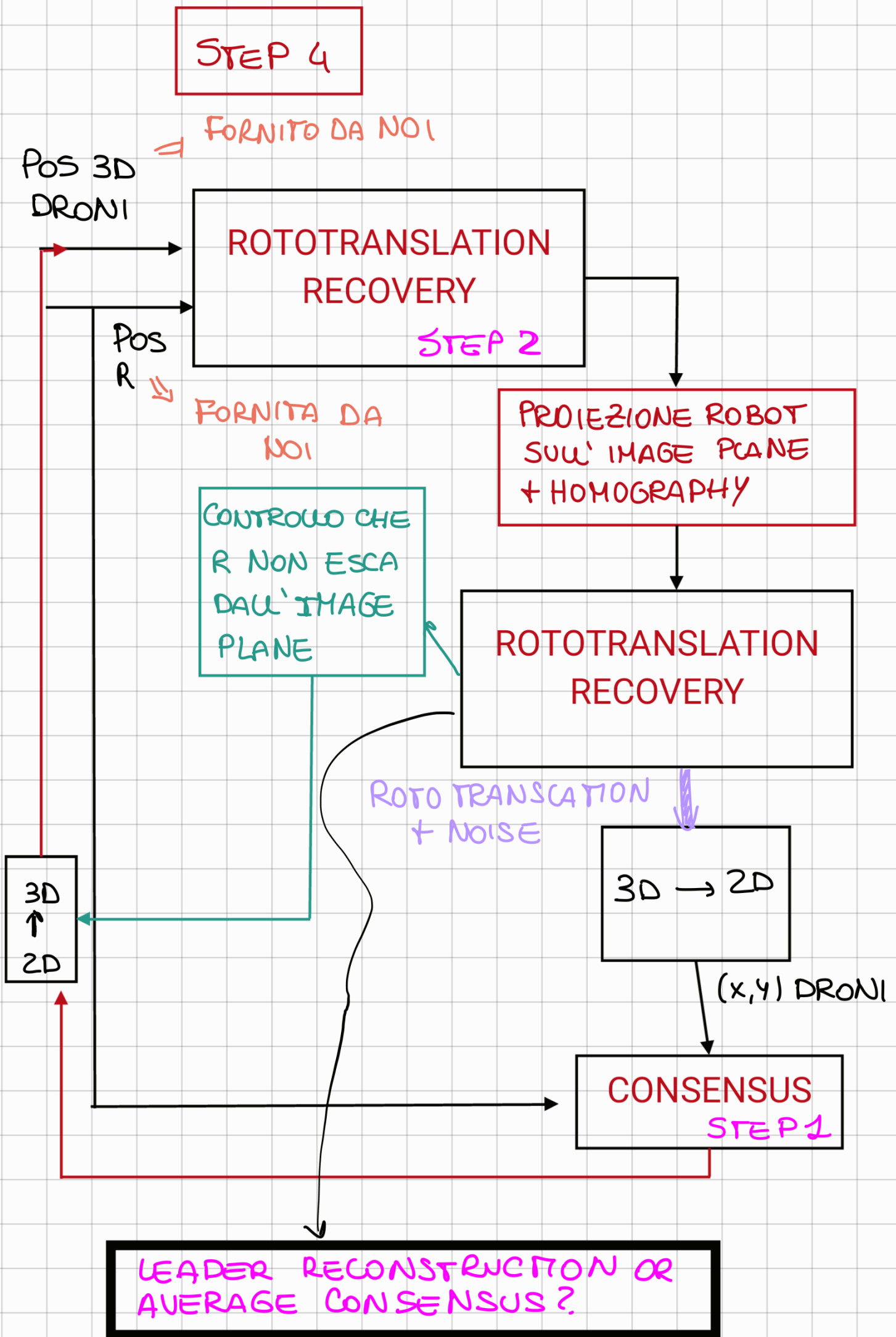
$$3D \rightarrow 2D$$

(x,y) DRONI

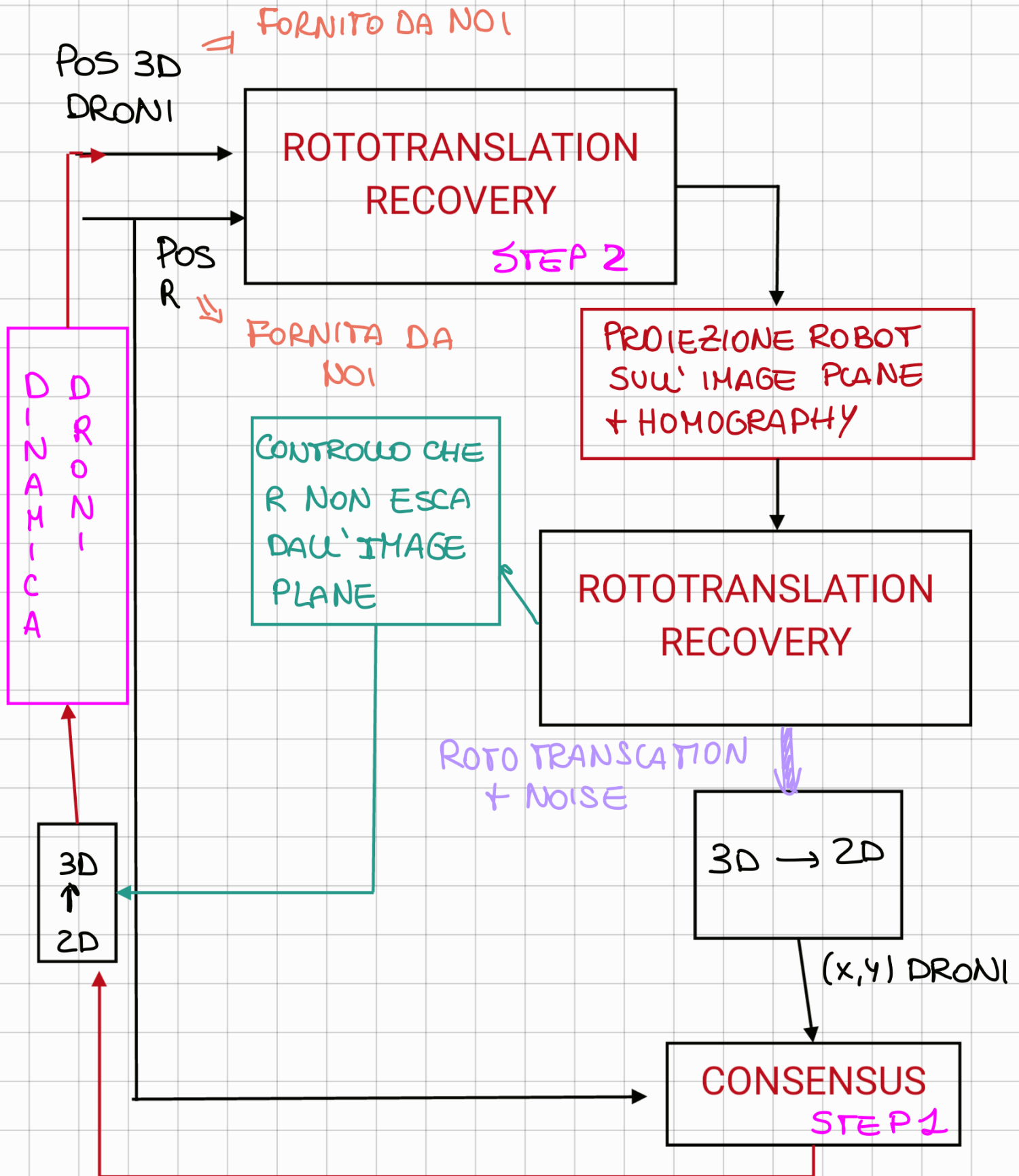
CONSENSUS

STEP 1

LEADER RECONSTRUCTION OR
AVERAGE CONSENSUS?



STEP 5



QUI AGGIORNAMENTO NON AUTOMATICO;
PARTIRE CON TEMPO DI CAMPIONAMENTO
ELEVATO