

Rapport semaine 3 PFE “Porteur”

CANTELOBRE Gaetan, AABO ALJALOO Taif , FERNANDES LOPES João

Partie Tello Edu :

Pour la partie Tello Edu, nous avons rencontré des problèmes avec la première batterie qui est venue avec le drone, nous avons donc utilisé la batterie du second groupe qui à aussi un Tello Edu, et tout fonctionne correctement à présent. Concernant le contrôle du drone, nous avons mis en place une première version où on communique avec le drone, et on lui donne une commande à distance pour décoller, et atterrir après quelques secondes de vol.

Dans un second temps nous avons mis en place une démonstration, pour faire une sorte de mise en situation du drone sur la nacelle du Matrice300, où le drone se met en vol quand il détecte qu'il tombe (lâché par la nacelle en conditions réelles), avance légèrement pour simuler un mouvement ou une mission, et fait un atterrissage.

Partie Mini3 :

Nous avons abandonné l'avancement sur le Mini3 car choix peu adapté pour notre situation, son utilisation est compliquée, l'API peu disponible et très closed source, et avancer avec un système plus open source et accessible permettra de faire de bien meilleures avancées.

Cependant nous avons tout de même pu comme précisé sur le rapport précédent armer et éteindre le drone à distance, et avoir un retour vidéo. De plus pour tout de même clore avec un travail convenable, nous avons fait une interface de contrôle pour le drone afin de pouvoir le faire voler comme nous le ferions avec une manette.

Partie Électronique :

Nous avons reçu le PI ZERO W 2 (ordinateur embarquée) sur lequel nous avons installé PI OS LITE (une version de debian spécifique au processeur). La communication serial a été testé et approuvé. Ainsi que la communication SSH.

Information utile :

- IP fixe : 192.168.93.163
- ALIAS : admin@192.168.93.163
- mdp : admin

Le firmware de CMD est en cours d'écriture.

Le PCB sera reçu en fin de semaine ou début de la semaine prochaine. Les autres composants ont été recue et testé.