

# Drone Project

Romain Chardiny / Robin Perdreau

# Présentation

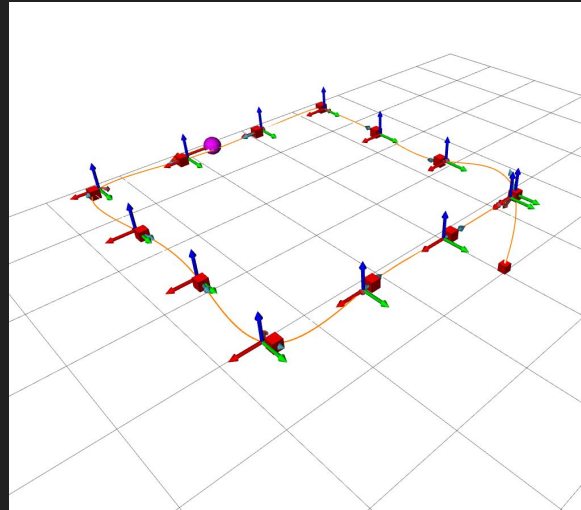
- Drone à voilure fixe
- Entièrement imprimé en 3D
- Maintient de trajectoire autonome
- Contrôle via radiocommande
- Logiciel de télémétrie

# Stratégie de développement

- Hardware
- Contrôle basique
- Test en vol



- Navigation par balises
- Télémétrie GPS/Glonass
- Mission en autonome complet



# Fonctionnement

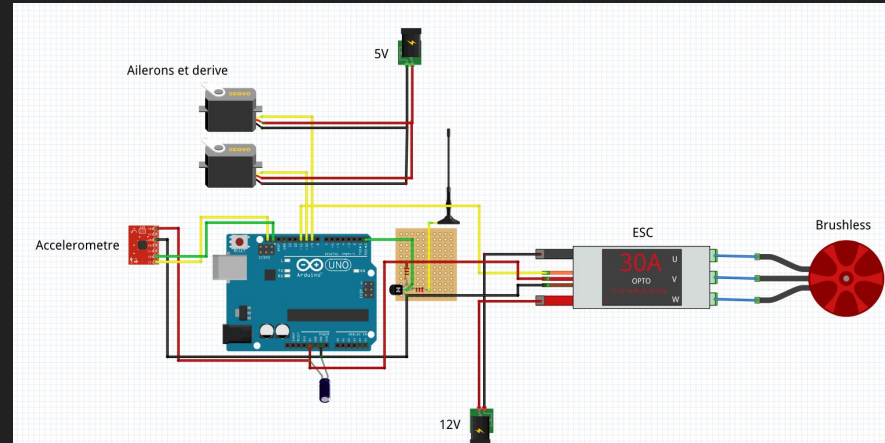
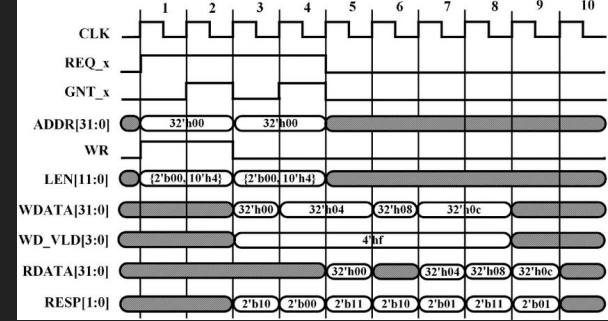
Télécommande

Connection via un SBUS (Serial BUS)

Commande manuelle ou automatique

Données de la centrale inertielle via un MPU

Boucle de contrôle PID sur 3 axes



# Conclusion du projet

Fonctionnel :

- Plateforme de test

- Logiciel de télémétrie

À développer :

- Système de navigation GPS

- Lien rf avec le sol