

Functionalités du drone

Yasmine Abib, Sylia Belkaid, Romain Coulomb, Salim Djezairi,
Malak El Khaoui, Imane Khalfi

March 2019

1 Introduction

Ce document liste les fonctionnalités implementées sur le drone de surveillance de plages , ainsi que les personnes qui y sont responsable.

2 fonctionalités

les fonctionalités implementées sur le drone sont:

1. *f1.0*: Controle du drone: Une application mobile sera utilisée pour envoyer le commande au drone. Dans un premier lieu, on utilisera l'application du drone freeflight3. On developpera par la suite une application qui permettra au drone d'etre autonome.
2. *f2.0*:traitement d'image: Le drone sera équipé d'un raspberry pi avec une camera USB. Le pi prend des photos a intervalles réguliers, et détecte s'il y a une situation dangereuse.
3. *f2.1*si une situation dangeureuse est detectée, une alerte sera levée et envoyée via http à un serveur sur le pc de controle.
4. *f3.0*: Une API est implementée sur le pc de controle. Elle reçoit les requetes http provenant du raspberry et les insere dans une base de données.
5. *f4.0*: Une application mobile est developpée pour interroger le serveur, si une nouvelle alerte est présente, elle sera affichée sur l'application.
6. *f3.1*: l'API reçoit les requetes de l'application mobile. Si une nouvelle alerte est présente dans la BDD, elle sera transmise à l'application.

Tâches	Responsable	hardware
f1.0	Yasmine	mobile
f2.0	Roumain et Sylia	Raspberry Pi
f2.1		Raspberry Pi
f3.0	Salim	PC de controle
f4.0	Salim	PC de controle
f3.1	Salim	Mobile height

Table 1: Caption

3 responsable