

PROJET TUTEURE



AR DRONE 2

Drones et véhicules terrestres : évaluation des plateformes, commande, navigation et cartographie



<u>Étudiants</u>: AURAY-LORIVAL Joffrey & DEVARADJOU Stéphane <u>Tuteur de projet</u>: Mr. Adrien REVAULT D'ALLONNES

SOMMAIRE

SOLUTION RETENUE

MODELISATION UML DU PROJET

PRESENTATION DE L'INTERFACE

DEVELOPPEMENT DU PROJET

CONCLUSION

SOLUTION RETENUE

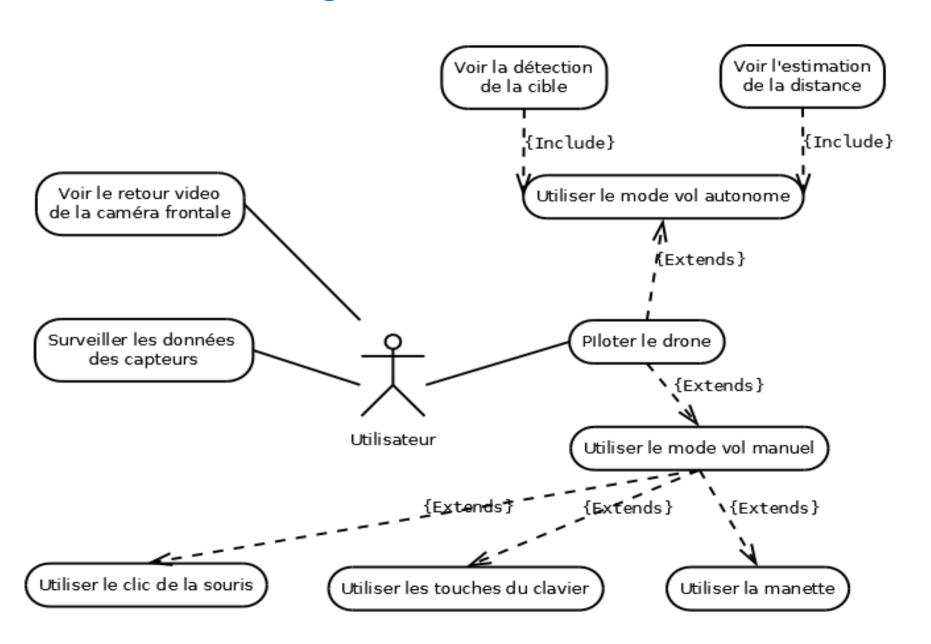


- Exécution côté serveur
- Multi OS
- Nombreux modules disponibles
- Simple à installer
- Communauté très active
- Tâches asynchrones en JavaScript

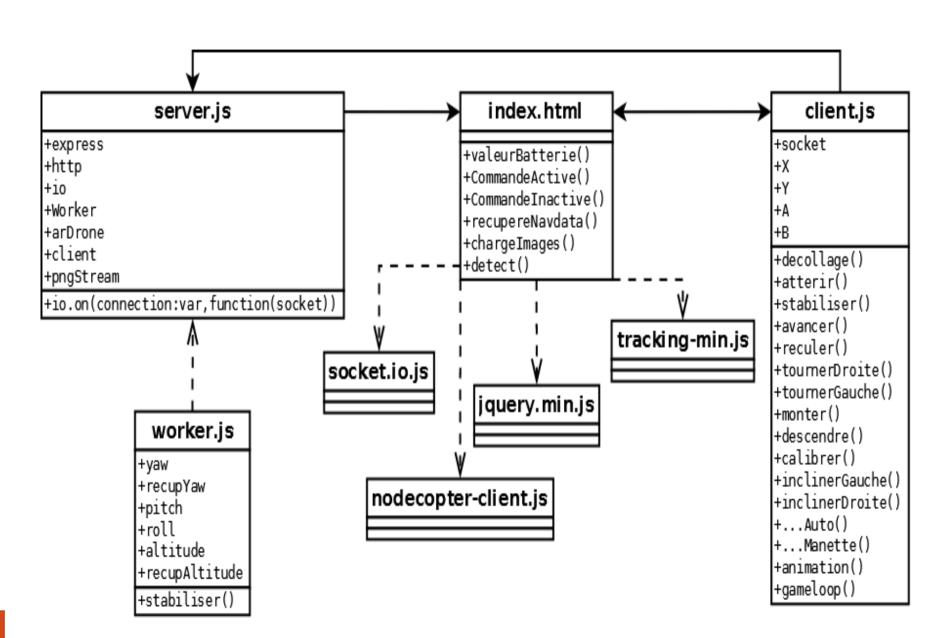
- Code non simulable
- Obsolescence rapide

MODELISATION DU PROJET

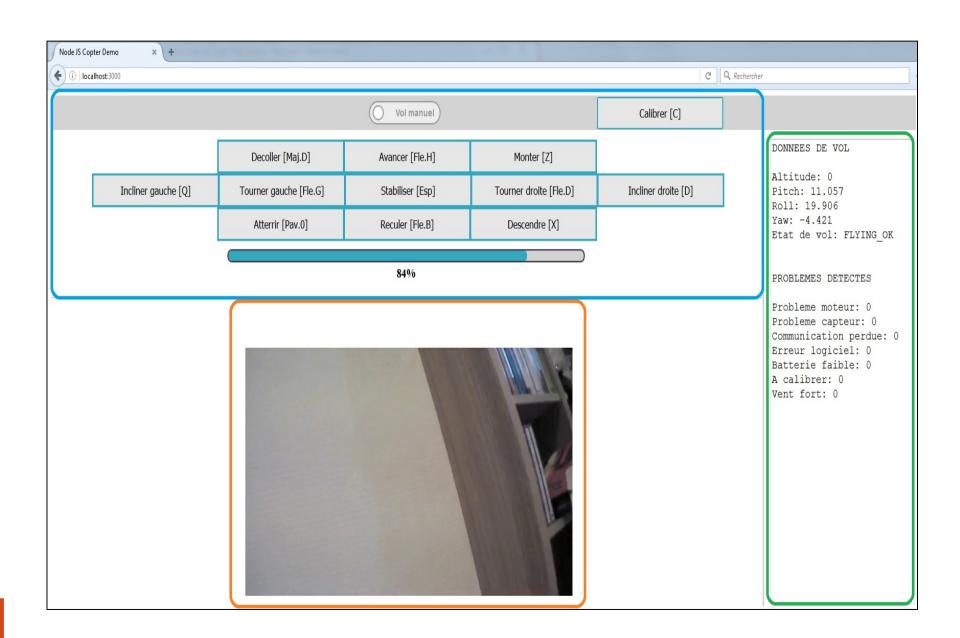
<u>UML – Diagramme de cas d'utilisation</u>



Structure des fichiers



PRESENTATION DE L'INTERFACE

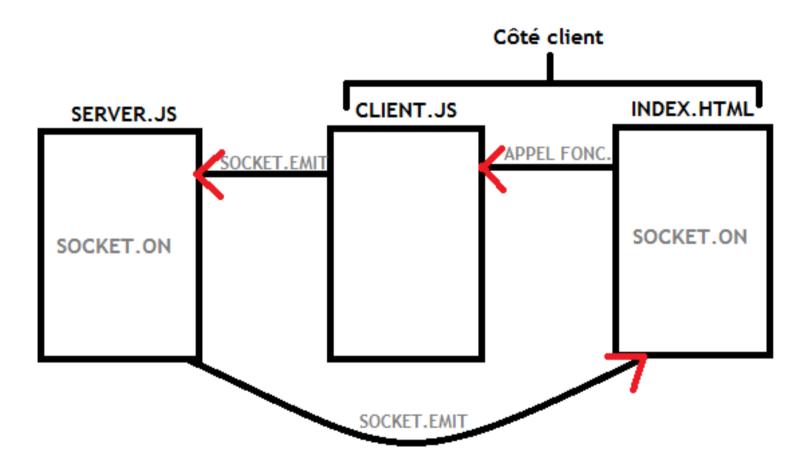


DEVELOPPEMENT DU PROJET

Périphériques de contrôle



Représentation de la communication



Problèmes rencontrés et solutions

- Code et modules obsolètes
- Récupérer flux vidéo
- Détection
- Drone

CONCLUSION

JOURS	JANVIER	FEVRIER	MARS	AVRIL	MAI	JUIN
1° semaine	RECHERCHES	COMMUNICATION DRONE - PC	INTERFACE	COMMANDES AUTONOMES	OPTIMISATIONS	
2° semaine	RECHERCHES ET TESTS	RECUPERER FLUX VIDEO	DETECTION COULEUR	CONTROLE PAR MANETTE	FIN DU PROJET DEBUT RAPPORT	SOUTENANCE DE PROJET
3° semaine	TESTS ET DECISION	COMMANDES MANUELLES	DETECTION COULEUR	ESTIMATION DISTANCE CIBLE		
4° semaine	COMMUNICATION DRONE - PC	COMMANDES MANUELLES	COMMANDES AUTONOMES	OPTIMISATIONS		
5° semaine			COMMANDES AUTONOMES			

Commits sur GitHub