

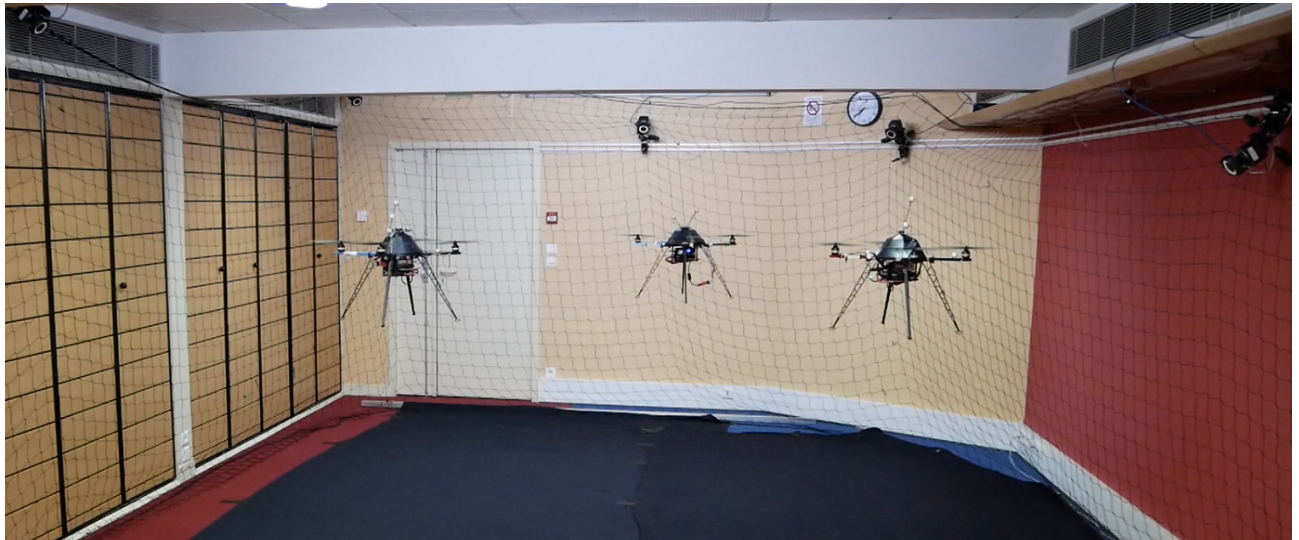
# Démonstrations IGRV

Session RA et robotique

Journées IGRV/AFIG/AFRV 2017



<b>Titre de la démonstration</b>	Démonstration de robotique aérienne
<b>Equipe</b>	Équipe Lagadic
<b>Contributeurs</b>	Pol Mordel, Paolo Robuffo Giordano, Fabien Spindler



Une volière équipée d'un système de localisation optique nous permet de faire voler simultanément plusieurs drones d'intérieur. Nous vous proposons de découvrir comment ces drones peuvent être contrôlés pour former un essaim capable de se déplacer dans l'espace de travail en maintenant des contraintes géométriques de positionnement des uns par rapport aux autres pour des applications de navigation, d'exploration et de cartographie.