
Formalisation de la connaissance pour la configuration multi-niveau de flottes de drones hétérogènes

Thomas Poure* , Elise Vareilles*¹, Stéphanie Roussel , and Gauthier Picard

¹University of Toulouse – ISAE-SUPAERO – 10 Av. Edouard Belin, 31400 Toulouse, France

Résumé

Avec l'autonomie croissante des drones aériens, terrestres et sous-marins, des flottes de drones sont désormais utilisées pour de nombreux types de missions, telles que l'exploration, le sauvetage, les secours en cas de catastrophe ou la sécurité civile et militaire. Certaines de ces applications nécessitent des flottes de drones hétérogènes, c'est-à-dire dotés de capacités/capabilités, de moyens de mobilité et d'équipements différents. Cette flotte de drones hétérogènes peut ou non être coordonnée de manière autonome pour mener à bien les missions auxquelles la flotte est dédiée. Cet article se concentre sur les premières idées de modélisation de la connaissance de ce problème de configuration multi-niveau de flottes de drones hétérogènes

*Intervenant