

Mapillary - RTK

Baptiste Jardin
Tom Kacha
Samuel Conjard
Gergely Fodor (chef de projet)

Sommaire

- Le contexte, le sujet et l'objectif du projet
- Les technologies utilisées
- L'architecture du systèmes à réaliser
- Le plan de travail
- Les difficultés rencontrées

Le contexte, le sujet et l'objectif du projet

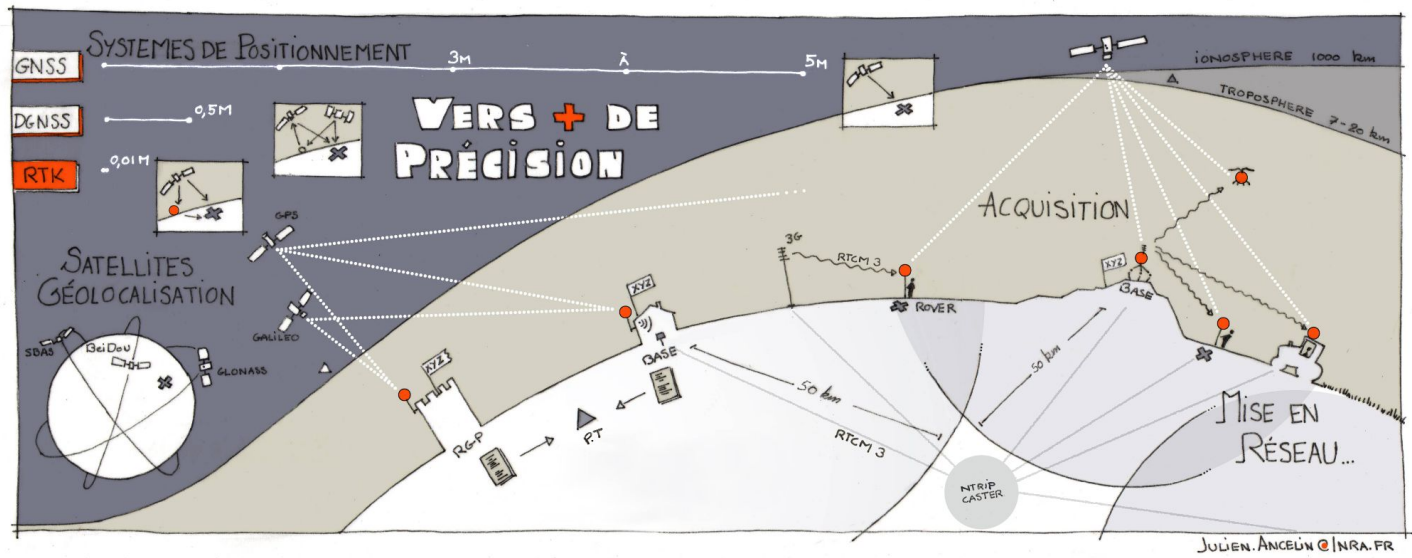
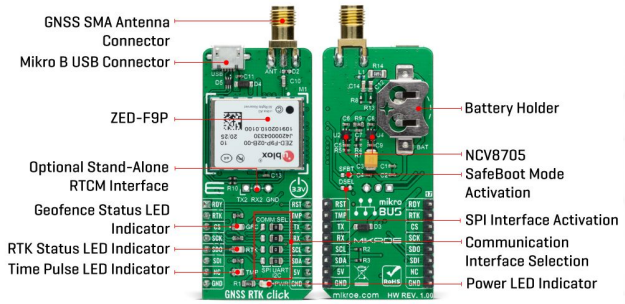


Mapillary



OpenStreetMap

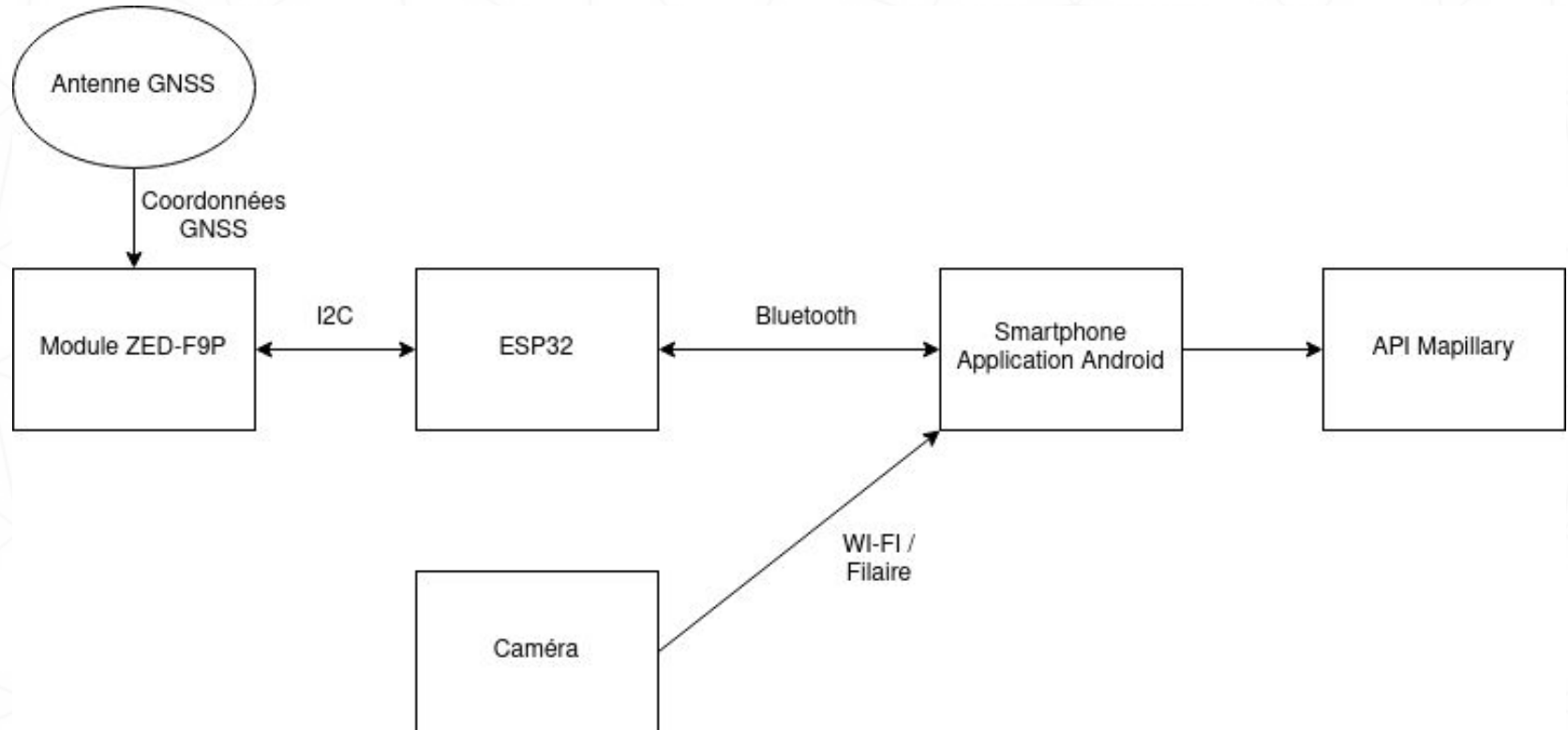
Les technologies utilisées



Les technologies utilisées



L'architecture du système à réaliser



Le plan de travail

Tâches réalisées

- Étude du cross-development sur Raspberry Pi
- Mise en place d'une documentation

Tâches en cours

- Étude du contrôle et des capacités de la caméra
- Étude de la carte RTK
- Étude de l'API Mapillary

Tâches à faire

- Synchronisation coordonnées RTK et images 360°
- Envoi des données sur Mapillary

Les difficultés rencontrées

- Fréquence des requêtes vers la caméra limitée
- Prise en main RTK compliquée
- Carte TinyGS non fonctionnelle initialement

Merci de votre attention