**Raumanalyse durch einen Quadrokopter**

Raumanalyse durch einen Quadrokopter

Ziel des Projektes ist die Darstellung eines Raumgrundschnittes mithilfe einer AR.Drone 2.0.

Die Steuerung der Drohne soll mittels des ar-drone Moduls in Node.js realisiert werden.

Die Drohne erhält Kommandos von einem Computer über eine WLAN-Verbindung und übermittelt an diesen Daten, beispielweise ein Videostream von der Kamera der Drohne. Empfangene Daten sollen dann vom Computer ausgewertet werden,

sodass ein Raumgrundschnitt am Computer dargestellt werden kann.

Des Weiteren soll der Quadrokopter autonom, d.h. ohne durch Menschen gesteuert zu werden, den Raum anaylsieren und Hindernissen ausweichen.