**Raumanalyse durch einen Quadrokopter**

Ziel des Projektes ist die Vermessung und dreidimensionale Darstellung eines geschlossenen Raumes mithilfe einer Parrot® AR.Drone 2.0.

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

Die Drohne erhält Steuerkommandos von einem Computer über eine WLAN-Verbindung und übermittelt ihrerseits Daten an diesen, beispielweise einen Videostream von der integrierten HD-Kamera. Empfangene Daten sollen dann vom Computer ausgewertet und zu einer dreidimensionalen Darstellung des Raums aufbereitet werden.

Des Weiteren soll der Quadrokopter im Auto-Modus, d.h. ohne durch Menschen gesteuert zu werden, den Raum analysieren und Hindernissen ausweichen können.