|  |
| --- |
| **Puesta en marcha** |
| El dron esperará hasta la señal de despegue. |

|  |
| --- |
| **Señal de despegue** |
| El dron se alzará verticalmente hasta una altura determinada por el programa lanzado. |

|  |
| --- |
| **Colocación de tarjeta con misión delante de la cámara del dron** |
| El dron realizará la trayectoria necesaria para completar la misión, empleando las bases de datos proporcionadas, llegando a una baliza final. |

|  |
| --- |
| **Colocación de obstáculo en la trayectoria del dron** |
| El sistema no está preparado para su utilización en un espacio con obstáculos por lo que pueden producirse colisiones. |

|  |
| --- |
| **Fin de la batería del dron** |
| Al acabarse la batería no se puede determinar el comportamiento que tendría el conjunto provocando movimientos no predecibles. |

|  |
| --- |
| **El dron alzcanza el objetivo** |
| Tras llegar a la baliza objetivo recalculará su posición global y se quedará en suspensión en ese punto a la espera de una nueva misión. |

|  |
| --- |
| **Señal de aterrizaje** |
| Ante una señal de aterrizaje, el dron descenderá verticalmente al finalizar la misión que se estuviese realizando, si hubiese alguna en ese momento, hasta detenerse en una superficie plana situada debajo. |

|  |
| --- |
| **Aterrizaje o despegue sobre terreno no llano o en cuesta** |
|  |

|  |
| --- |
| **Parada de emergencia** |
| Ante esta señal el dron parará de forma inmediata cualquier misión que estuviese realizando y realizaría un aterrizaje. |