|  |
| --- |
| **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. |

|  |
| --- |
| **Obstáculos en entornos no estructurados ni definidos de antemano.** |
| El sistema no está preparado para su utilización en un espacio con obstáculos por lo que pueden producirse colisiones. |

|  |
| --- |
| **Obstáculos predefinidos** |
| Tales como paredes u obstáculos en el entorno, son evitados en la trayectoria del dron. |

|  |
| --- |
| **Fin de la batería del dron** |
| Cuando el nivel de batería es inferior a un 25%, el dron realiza un aterrizaje de emergencia. |

|  |
| --- |
| **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, hasta detenerse en una superficie plana situada debajo. |

|  |
| --- |
| **Aterrizaje o despegue sobre terreno no llano o en cuesta** |
| El sistema de control recibe información sobre la inclinación estimada del dron, por lo que no debería presentar problemas en estas situaciones. |

|  |
| --- |
| **Parada de emergencia** |
| Ante esta señal el dron parará de forma inmediata cualquier misión que estuviese realizando, para los motores y cae. |