**1DAYサマーインターン**

ドローン制御のドキュメント

メソッド一覧

|  |  |
| --- | --- |
| public createClient() | ドローン制御のオブジェクトの作成し、返す。 |
| public connect(callback) | ドローンと接続を開始する。callbackの中身が実際の操作として実行される。 |
| public takeoff() | ドローンが離陸する |
| public land() | ドローンが着陸する |
| public stop() | ドローンが空中で止まる |
| public emergency() | ドローンを緊急停止させる |
| public up(val) | valのスピードで、ドローンを上昇させる |
| public down(val) | valのスピードで、ドローンを下降させる |
| public right(val) | valのスピードで、ドローンの右への移動を開始させる |
| public left(val) | valのスピードで、ドローンの左への移動を開始させる |
| public forward(val) | valのスピードで、ドローンの前への移動を開始させる |
| public backward(val) | valのスピードで、ドローンの後ろへの移動を開始させる |
| public clockwise(val) | valのスピードで、ドローンを時計回りに回転させる |
| public counterclockwise(val) | valのスピードで、ドローンを反時計回りに回転させる |