-Comunicar el arduino con el programa y enviar datos

-Hacer un timer para que se vaya actualizando toda la info gracias a un botón llamado “Iniciar viaje”.

-Hacr un dataGridView para mostrar todas las ordenes realizadas con su ubicación, etc, etc y poder seleccionar cuál queremos que se realice, actualizando su ibcación en el mapa y reiniciando la del drone.

Excepciones

Cuando el administrador seleccione otra ubicación en el datagrid y haya un vuelo en progreso mostrar que hay uno en progreso.

PARTE 5 VIDEO. <https://www.youtube.com/watch?v=URcTGuuSKIU>