FormLogin

-Acomodar textbox cuando se expande menú

-Al presionar enter inicie sesión

-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.

-En el timer que vaya actualizando la info tiene que:

-Actualizar coordenadas del drone

-Actualizar distancia

-Actualizar tiempo con velocidad de 40 [km/h]

-Actualizar giroscopio y actualizar imagen con respecto a osciloscopio

-Actualizar sensor ultrasónico

-Actualizar el mapa

Excepciones

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

PARA ACTUALIZAR EL MAPA HACER ZOOM Y QUITAR ZOOM INMEDIATAMENTE

MARCADORES PERSONALIZADOS: <https://stackoverflow.com/questions/42317455/updating-gmap-net-marker-image-in-c-sharp>

ROTAR IMÁGENES CON PICTURES BOX: <https://social.msdn.microsoft.com/Forums/es-ES/e3f119d9-584b-4f50-b187-c29a6fc9423d/como-girar-o-rotar-un-picturebox?forum=vcses>

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