# Positieregeling

Doordat de positie van de ARdrone bepaald kan worden, en de ARdrone aangestuurd kan worden, kan ook de positie geregeld worden. Hierbij moet rekening worden gehouden dat de richting van het x en y vlak van de ARdrone niet gekoppeld is aan de omgeving. Dit kan verholpen worden door via het kompas de richting van de voorkant van de ARdrone te bepalen en vervolgens een matrixrotatie op de positie toe te passen.

Wij hebben echter ervoor gekozen om dit probleem op te lossen door de richting van de ARdrone vast te zetten door middel van een regelsysteem. Wanneer de ARdrone te veel naar links zit draait de ARdrone naar rechts, wanneer de ARdrone te veel naar rechts zit draait de ARdrone naar links. (zie bijlage). Hierdoor blijft de voorkant van de ARdrone altijd naar de goede richting wijzen.

nognietaf