# Conclusie en aanbevelingen

Conclusie:

Aan het begin van het project kon de drone zichzelf stabiliseren en is het gelukt om acceptabele waarden uit de sensoren te krijgen. Hierdoor konden we dus de positie van de drone bepalen. Op den duur is één van de drones kapot gegaan. De andere kon nog vliegen, maar was ook beschadigd. Doordat de tweede drone op den duur te veel schade heeft opgelopen werd het onmogelijk om te stabiliseren en om correcte waarden uit de sensoren af te kunnen lezen. Uit het feit dat de sensoren geen correcte waarden meer afgeven kunnen we concluderen dat er een interne fout in de drone is ontstaan. Helaas is dit gebied van de drone voor ons niet bereikbaar. Hieruit moeten we concluderen dat we door materiaalpech het project niet hebben kunnen afronden.

Aanbevelingen:

Voordat er met de drone gevlogen wordt, is het zaak dat er eerst software voor noodlandingen beschikbaar is. Op deze manier wordt de kans op schade veel kleiner en kunnen bovenstaande problemen voorkomen worden. Overigens hadden wij dit probleem niet gehad als we ten aller tijden een eigen drone ter beschikking hadden.