

## **Kapitel 1**

### **Opgavebeskrivelse**

Projektet vil bestå i, at få en quadrocopter, af typen AeroQuad Cyclone, til autonomt at flyve imellem 3 waypoints, udstyret med en sender og en FM-trasmitter hver. Quadrocopteren udstyres med en sender, der kan kobles på de 3 objekter, samt 3 FM-modtagere, der kan triangulere hvor ét af de 3 waypoints står. Quadrocopteren skal således flyve til det aktive waypoint og ved ankomst flyve til det næste objekt.

For at quadrocopteren ikke støder ind i objekter på sin vej, udstyres den med 3 sonar sendere, der kan detektere forhindringer foran den, samt en sonar under den, således den ikke rammer jorden.