

[Retour](#)

Programmation de drone - Tello



Réalisation en autonomie d'un programme avec API permettant de piloter le drône Tello.

Le but du projet était de faire faire différents déplacements et différentes figures au Drone via HTTP avec l'utilisation d'une API sous langage et framework de notre choix.

J'ai donc décidé d'utiliser Flask, permettant de faire le front-end ainsi que le back-end et étant très rapide et simple à déployer.

Le projet était très passionnant à faire.

Compétences :

- ✓ Mettre à disposition des utilisateurs un service informatique
 - Réaliser les tests d'intégration et d'acceptation d'un service


Technologies :

- Flask
- HTML
- Python
- Librairie "djitellopy"

Script Python des commandes

```
controller.py > telloControler
17     if (new_direction == "Takeoff") :
18         print("Takeoff")
19         drone.takeoff()
20         time.sleep(droneCooldown)
21     elif (new_direction == "Land") :
22         print("Land")
23         drone.land()
24         time.sleep(droneCooldown)
25     elif (new_direction == "Forward") :
26         print("Forward")
27         drone.move_forward(60)
28         time.sleep(droneCooldown)
29     elif (new_direction == "Left") :
30         print("Left")
31         drone.move_left(60)
32         time.sleep(droneCooldown)
33     elif (new_direction == "Right") :
34         print("Right")
35         drone.move_right(60)
36         time.sleep(droneCooldown)
37     elif (new_direction == "Backward") :
38         print(["Backward"])
39         drone.move_back(60)
40         time.sleep(droneCooldown)
41     elif (new_direction == "Clockwise") :
42         print("Clockwise")
43         drone.rotate_clockwise(360)
44         time.sleep(droneCooldown)
```


PROBLÈMES SORTIE **TERMINAL** CONSOLE DE DÉBOGAGE

Python + -  ^ x

```
WARNING: This is a development server. Do not use it in a production deployment.
Use a production WSGI server instead.
* Debug mode: off
* Running on all addresses.
WARNING: This is a development server. Do not use it in a production deployment.
* Running on http://192.168.1.30:5000/ (Press CTRL+C to quit)
192.168.1.30 - - [01/Mar/2022 18:41:28] "GET / HTTP/1.1" 200 -
192.168.1.30 - - [01/Mar/2022 18:41:28] "GET /favicon.ico HTTP/1.1" 404 -
```

Page de pilotage du robot

TelloDrone



Control the Robot :

LandTakeoffFlipClockwise

ForwardLeftRightBackward