Решение данной задачи состоит из нескольких блоков:

1 блок – импортирование библиотек и функций

2 блок – инициализация ноды

3 блок – создание объектов-прокси для использования сервисов

4 блок – объявление функции wait\_arrival

5 блок – алгоритм полёта

В первом блоке импортированы основные библиотеки для функционирования программы такие как rospy, srv, Trigger, math, SetLEDEffect.

Во втором блоке инициализируется нода ‘flight’

В третьем блоке мы создаём объекты-прокси для использования таких сервисов как: set\_effect, get\_telemetry, navigate и т.д.

В четвёртом блоке объявляется функция wait\_arrival() для ожидания окончания прилета в navigate-точку

И в пятом блоке оформляется алгоритм полёта, в котором используются такие функции как: set\_effect(), navigate(), wait\_arrival() и, в конце, land().