Был написан скрипт, в нем, на основе инструментального кода (\tello-dev\solutions\following\follow\_marker\_coords.py), предоставленного в проекте, реализованы взлет дрона, поиск маркеров, и, в случае наличия их на изображении с камеры дрона, следование к ним, затем, если маркеров больше не обнаружено, посадка.

На основе этого совета(https://stackoverflow.com/questions/74964527/attributeerror-module-cv2-aruco-has-no-attribute-dictionary-get), для работы скрипта требуется в файле tello-dev\solutions\following\config.py заменить несколько строк, все зависит от типа маркеров, которые мы будем использовать, я оставлю свой вариант кода в config.py.

Для работы нужно откалибровать маркеры и настроить параметры (: `MARKER\_LEN`, `ARUCO\_DICT`, `ARUCO\_PARAMS`, `DISTANCE`, `DISTANCE\_RANGE`, `FRAME\_RATE`, `FRAME\_SIZE`, и `SPEED`), в данном коде взяты средние значения параметров.

Так же добавлена функция задачи начальных координат, на которые поднимется дрон, после активации, для этого в консоли нужно прописать python script.py –x amount –y amount –z amount, где amount значения координат, на которые поместиться дрон, после активации (в см).

Пример :

python script.py -x 50 -y 30 -z 20