

# *Billags Dokument*

---

## *Autonom overvågnings drone*

Udarbejdet af	Rasmus Lydixsen Anders Opstrup Kevin Grooters
Vejleder	Torben Gregersen
Projektnummer	14123
Antal sider	1

---

Rasmus Lydixsen  
11647

---

Anders Opstrup  
11726

---

Kevin Grooters  
11655

# Indholdsfortegnelse

---

Kapitel 1	Fejlmode protokol	1
-----------	-------------------	---

# Fejlmode protokol 1

---

I visse situationer kan dronen gå i fejlmode. Denne protokol beskriver forløbet step-by-step.

Fejlmode #1	Ingen GPS signal.
Beskrivelse	Dronen går i dette mode hvis den ikke kan modtaget noget GPS signal.
Forløb	<ul style="list-style-type: none"><li>• Dronen er ude på ruten.</li><li>• Dronen befinder sig i et område uden GPS dækning.</li><li>• Flyveretning roteres 180°.</li><li>• GPS signal opfanges.</li><li>• Dronen springer waypoint over.</li><li>• Markeres fejl ved waypoint på webapplikationen .</li></ul>

**Tabel 1.1:** Fejlmode #1 - Ingen GPS signal

Fejlmode #2	Ugyldig højde.
Beskrivelse	Dronen går i dette mode hvis den aflæste højde fra sensorerne er ugyldig.
Forløb	<ul style="list-style-type: none"><li>• Dronen er ude på ruten.</li><li>• Dronen aflæser en ugyldig værdig fra højde sensorerne.</li><li>• Dronen påbegynder nedstigning.</li><li>• Hvis ingen gyldig måling er opstået under nedstigning.</li><li>• Fejl vises på webapplikationen.</li></ul>

**Tabel 1.2:** Fejlmode #2 - Ugyldig højde

Fejlmode #3	Anti kollision.
Beskrivelse	Dronen går i dette mode hvis dronen prøver at undvige et objekt, men ingen vej udenom objektet er fundet.
Forløb	<ul style="list-style-type: none"><li>• Dronen er ude på ruten.</li><li>• Dronen stopper pga anti kollision funktionen træder i kræft.</li><li>• Dronen forsøger at undvige objektet.</li><li>• Dronen finder ingen vej uden om objektet.</li><li>• Dronen påbegynder nedstigning.</li><li>• Dronen lander.</li><li>• Fejl vises på webapplikation</li></ul>

**Tabel 1.3:** Fejlmode #3 - Anti kollision