

Use Case 4 – Flyv til position	
Goal	Quadrocopter flyver til ønsket position.
Initiation	UC#3 – Start quadrocopter.
Nr of concurrent occurrence's	1.
Stakeholders and Interests	<p>Webapplikation (sekundær)</p> <ul style="list-style-type: none"> - Quadrocopter henter information om opsætning fra web-app. Blandt andet hentes information om flyvehøjde og hvilket koordinat der skal flyves til.
Precondition	UC#1 og UC#3 er succesfuld gennemført.
Postcondition	Ønsket position er nået.
Main success scenario	<ol style="list-style-type: none"> 1. Opdaterer nuværende position via GPS <ol style="list-style-type: none"> a. Ugyldig GPS koordinat 2. Nuværende og ønsket position sammenlignes 3. Flyvehøjde tilpasses. <ol style="list-style-type: none"> a. Flyvehøjde kan ikke findes 4. Orientering tilpasses 5. Quadrocopter flyver til ønsket position.
Extensions	<ol style="list-style-type: none"> I. Ugyldig GPS koordinat <ol style="list-style-type: none"> a. Forsøger at opdaterer position igen. II. Flyvehøjde kan ikke findes <ol style="list-style-type: none"> a. Quadrocopter går i "landingsmode"