

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">• Dronen er ude på ruten.• Dronen befinder sig i et område uden GPS dækning.• Flyveretning roteres 180°.• GPS signal opfanges.• Dronen springer waypoint over.• Markeres fejl ved waypoint på webapplikationen .

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">• Dronen er ude på ruten.• Dronen aflæser en ugyldig værdig fra højde sensorerne.• Dronen påbegynder nedstigning.• Hvis ingen gyldig måling er opstået under nedstigning.• Fejl vises på webapplikationen.

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">• Dronen er ude på ruten.• Dronen stopper pga anti kollision funktionen træder i kræft.• Dronen forsøger at undvige objektet.• Dronen finder ingen vej uden om objektet.• Dronen påbegynder nedstigning.• Dronen lander.• Fejl vises på webapplikation

Tabel 1.3: Fejlmode #3 - Anti kollision