

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	Bruger (primær) - Bruger ønsker quadrocopter flyver til den angivne position.
Precondition	UC#1 og UC#3 er succesfuld gennemført.
Postcondition	Position er nået.
Main success scenario	<ol style="list-style-type: none"> 1. Opdaterer nuværende position <ol style="list-style-type: none"> a. Ugyldig GPS koordinat 2. Flyvehøjde tilpasses. <ol style="list-style-type: none"> a. Flyvehøjde kan ikke findes 3. Flyveretning tilpasses 4. Quadrocopter flyver mod ønsket position.
Extensions	<ol style="list-style-type: none"> I. Ugyldig GPS koordinat <ol style="list-style-type: none"> a. Opdaterer position igen. II. Flyvehøjde kan ikke findes <ol style="list-style-type: none"> a. Quadrocopter går i landingsmode.