

Bilags Dokument

Autonom overvågnings drone

| | |
|---------------|--|
| Udarbejdet af | Rasmus Lydixen Anders Opstrup Kevin Grooters |
| Vejleder | Torben Gregersen |
| Projektnummer | 14123 |
| Antal sider | 1 |

Rasmus Lydixen
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">• 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