|  |  |
| --- | --- |
| 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** | 1. Opdaterer nuværende position    1. Ugyldig GPS koordinat 2. Flyvehøjde tilpasses.    1. Flyvehøjde kan ikke findes 3. Flyveretning tilpasses 4. Quadrocopter flyver mod ønsket position. |
| **Extensions** | 1. Ugyldig GPS koordinat    1. Opdaterer position igen. 2. Flyvehøjde kan ikke findes    1. Quadrocopter går i landingsmode. |