|  |  |
| --- | --- |
| 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** | Webapplikation (sekundær)   * 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** | 1. Opdaterer nuværende position via GPS    1. Ugyldig GPS koordinat 2. Nuværende og ønsket position sammenlignes 3. Flyvehøjde tilpasses.    1. Flyvehøjde kan ikke findes 4. Orientering tilpasses 5. Quadrocopter flyver til ønsket position. |
| **Extensions** | 1. Ugyldig GPS koordinat    1. Forsøger at opdaterer position igen. 2. Flyvehøjde kan ikke findes    1. Quadrocopter går i ”landingsmode” |