

# Drone Project

Cahier des charges

Concevoir un drone

Doit etre Stable

etude des formes possible (quad- tri – Hexa...)

Comprehension de la notion de PID

Implementation d'un firmware Libre <https://opensource.com/article/18/2/drone-projects>

Navigation normal (TX-RX Classique) #AccroTeam

Navigation Auto Via GPS

Piltoage via PC

Ajout de capteurs divers

---

IDO Side,

Transmission Video ( Deux Flux video? Ou juste Une camera Analogique/VTX pour le pilotage ? )

Transmision temps réel toute les donnés de la Blackbox/ de tous les capteurs (Ajout d'un Arduino pour les capteurs ? )

Comment on transmet ?

Interpretation des donnés ( <https://github.com/cleanflight/blackbox-tools> ) , Dans le but de voler dans un endroit restreint par exemple

