ТЕХНИЧЕСКОЕ ОПИСАНИЕ

**1. Архитектура решения**

ROS-ноды и сервисы:

Используются стандартные сервисы Clover (navigate, set\_yaw, land).

Основная нода — flight, которая последовательно вызывает сервисы.

Функции-обертки:

navigate\_wait() — перемещает дрон и ожидает достижения цели (погрешность < 0.2 м).

land\_wait() — активирует посадку и ждет ее завершения.

wait\_yaw() — ожидает стабилизации угла рыскания (yaw) с погрешностью < 1°.

**2. Ключевые особенности**

Ожидание целей: Все команды блокирующие, что гарантирует последовательное выполнение.

Система координат:

frame\_id='body' — относительные координаты дрона.

frame\_id='navigate\_target' — проверка достижения цели.

Обработка ошибок: При неудачном вызове сервиса navigate возникает исключение