Внедрения мер безопасности и обработки ошибок при управлении дронами на Python:

Проверка доступности API перед выполнением команд:

import requests

if not is\_api\_available():

print("API unavailable, aborting mission!")

return

Установка лимитов на параметры полета:

max\_altitude = 150

if altitude > max\_altitude:

print(f"Maximum altitude of {max\_altitude} exceeded!")

return

Отслеживание состояния дрона и аварийное прерывание миссии:

if drone.battery < 20% or drone.damaged:

print("Drone emergency triggered!")

drone.return\_home()

Перехват исключений при вызове API:

try:

drone.move\_forward(100)

except ApiException as e:

print("API error occurred: ", e)

drone.hover()

1. Логирование всех действий и параметров полета, чтобы разбирать инциденты.
2. Подтверждение критических команд пилотом перед выполнением.
3. Резервирование команд управления на случай сбоя связи.

Используя комбинацию таких методов можно сделать систему управления дронами намного безопаснее!