# Задача

1. Требуется по данным с камеры дрона определить цель назначения и переместится к этой цели
2. Необходимо запрограммировать автономное движение квадрокоптера в вирутальной среде для того, чтобы он мог:

* совершать типовые маневры (взлет, посадка, движение к точке),
* находить метки и следовать за ними.

## Стек задачи

1. Платформа запуска решений основана на движке rePyBullet.

## Типичный стек решения подобных задач