Орієнтування дрона в просторі за допомогою оптичної системи

Дано:

* Коптер з великим місцем під електроніку
* Цифрова записуюча камера (1080р – 4К)
* Засоби елементарного орієнтування (гіроскоп, акселерометр, барометр, компас)

Що потрібно зробити:

* Організувати можливість запам’ятовувати маршрут та при впливі РЕБу (зникання зв’язку з супутниками L1, L2 каналів) почати його повертання за допомогою орієнтирів.
* Якщо зв’язок з супутниками буде відновлено то сповістити оператора та передати йому керування

Рекомендація:

* Працювати з прошивкою ArduPilot та програмою MissionPlanner