André Taets RM 76750

Henrique Alves RM 76700

Rodrigo da Silva RM 75700

William Lopes RM 76572

Evandro de Arruda RM 76664

Caio Castori RM 76536

Kaique RM 77270

Marcelo RM 75808

Daniel Santos RM 77233

**Setup:**

O nosso drone usou um arduino e sensores para detecção, mas em paralelo usamos um raspberry para war drive e sniffing, com um kermel personalizado e Kali Linux, mas não foi usado no final do projeto.

Usamos o open pilot para traçar rotas e um go pro para captura de imagens.

**Código:**

*-Caminho entre os pontos:*

Pensamos em fazer o drone ter pontos de carregamento onde ele se auto carregaria, para criar a disposição dos pontos usamos grafos de proximidade:

O código está comentado e consiste em, por meio de uma lista carregada listar os melhores pontos para carregar o drone

 