# INTERAGISSEMENT DES FORCES LORS DES PHASES DE VOL D’UN DRONE

## Décollage :

### Forces présentes :

* Poids
* Force de portance

### Interactions :

Lors du decollage, les moteurs produisent une force (portance) qui est plus grande que le poids afin que le drone puisse être levé dans les airs

## Montée :

### Forces présentes :

* Poids (concerné)
* Force de portance (concerné)
* La poussé
* La trainée

### Interactions :

Lors de chaque monté, les moteurs augmentent la force (portance) qu’ils produisent et qui était égale au poids, ce qui maintenait le drone en vol stationnaire que. Afin que le drone puisse être levé dans les airs

## Vol stationnaire :

### Forces présentes :

* Poids (concerné)
* Force de portance (concerné)
* La poussé (concerné)
* La trainee (concerné)

### Interactions :

Durant le vol stationnaire, la force produite par les moteurs sont égale au poids du drone afin que ce dernier ne monte ni ne descende. Aussi, la poussé est égale a la trainée afin que le drone ne s’avance ni ne recule.

## Virage :

### Forces présentes :

* Poids
* Force de portance
* La poussé
* La trainée
* Force latérale (concerné)

### Interactions :

Pendant un virage, l’inclinaisons des moteurs crée une force latérale qui n’est contrebalancé par aucune autre force entrainant ainsi le drone dans la direction de cette force.

## Descente

### Forces présentes :

* Poids (concerné)
* Force de portance (concerné)
* La poussé
* La trainée

### Interactions :

Lors de la descente, la force (portance) créée par les moteurs sont diminués et rendues moins que le poids afin que le drone puisse descendre.

## Atterrissage :

### Forces présentes :

* Poids (concerné)

### Interactions :

Lorsque le drone atterrit, les moteurs cessent de créer une force (portance) ce qui permet au drone de toucher le sol et y rester.