**ICD שרת מול רחפן**

* כלל התקשורת של הרחפן מול השרת תהיה בעזרת קבצי JSON.
* התקשורת תהיה רק בכיוון אחד- רחפן -> שרת.
* להלן פורמט ההודעות:

{

drone\_num: (int),

cmd: (string),

arg\_0:

arg\_1:

arg\_n:

}

Drone\_num- מציין את מספר הרחפן (הבית האחרון של כתובת ה-IP עבור הסימולטור).

Cmd- מציין את המצב הנוכחי של הרחפן (פירוט בהמשך).

Arg\_i: פרמטרים שונים אם יש.

* מצבי הרחפן האפשריים:
  + takeoff- הרחפן מבצע המראה.
  + rtl- הרחפן מבצע חזרה הביתה.
  + land- הרחפן בנחיתה.
  + landed- הרחפן נחת.
  + in\_mission- הרחפן מבצע משימה.