**ANALYSE PILOTAGE AUTOMATIQUE**

L’objectif de notre partie était de fournir une partie pilotage automatique : programmation d’un vol que le drone va effectuer. C’est-à-dire qu’on devait fournir à l’utilisateur le moyen de tirer parti des spécificités du drone, son GPS, son capteur photo. En effet nous avions fixés avec notre tuteur les critères que devait respecter notre appli qui sont la possibilité de mettre des points sur une carte afin de programmer un parcours que suivra le drone, le drone devra prendre une photo à chaque point et il finira par revenir au point de départ, l’application devra permettre à l’utilisateur d’identifier le début de son parcours et la fin, l’application devra informer l’utilisateur de la distance de son parcours et la distance max que pourra effectuer le drone depuis sa position et revenir selon plusieurs critères (niveau de batterie, altitude, vitesse etc), et finalement permettre à l’utilisateur de faire revenir le drone à sa position de départ

**I– Explication sur le déroulement générale de toute notre partie**

Parler prise en main SDK + analyse + dev + test -> expliquer les diff parties + leurs durées + GANTT

**I I– Mise en place des solutions aux critères fixés de façon chronologique**

1. **Réaliser une interface ergonomique**
2. **Inclure une carte pour la programmation du vol à l’aide de points**
3. **Permettre la capture de photo à chaque point de passage**
4. **Permettre la configuration du vol**
5. **Informer l’utilisateur de la distance du parcours programmé et la distance max que peut faire le drone afin de revenir à sa position de départ**
6. **Permettre à l’utilisateur de faire revenir le drone à sa position de départ**