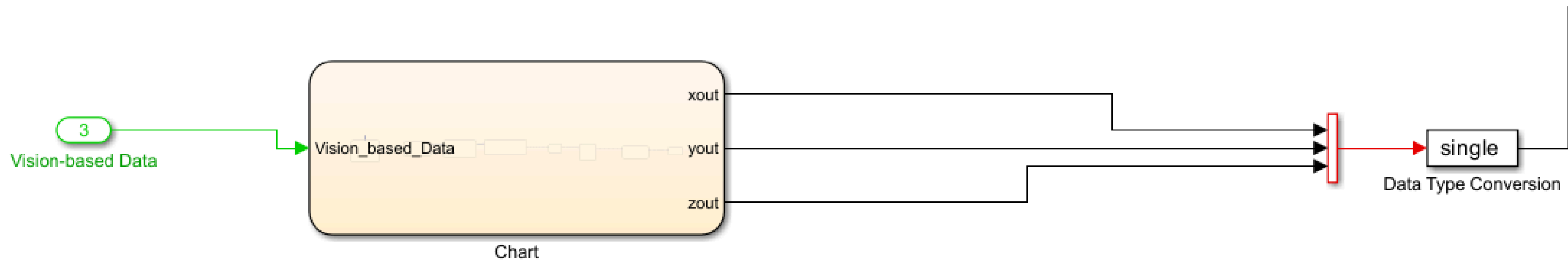


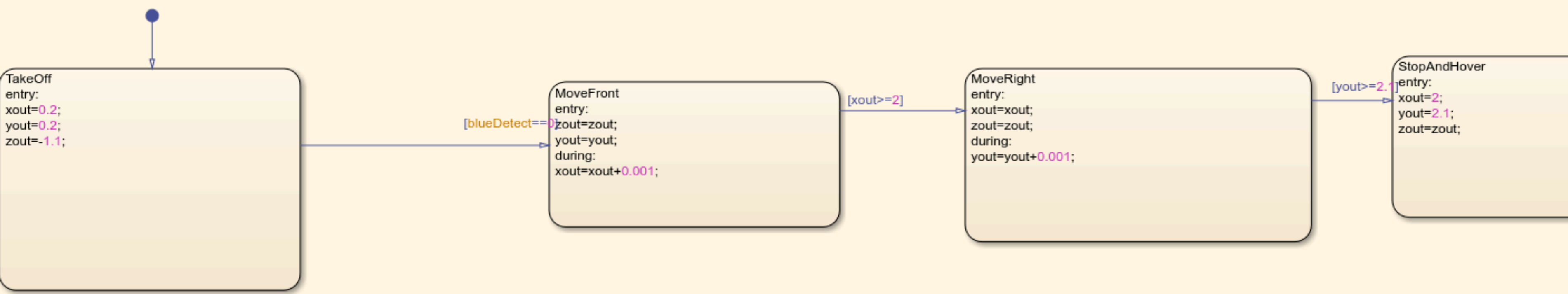
# **Hackathon MATLAB 2025**

**Radu Susan**

**Ioan-Alexandru Mester**

**Am descarcat toate toolbox-urile necesare, dupa care urmand pasii din tutorial, am creat chart-ul pentru comenzi.**

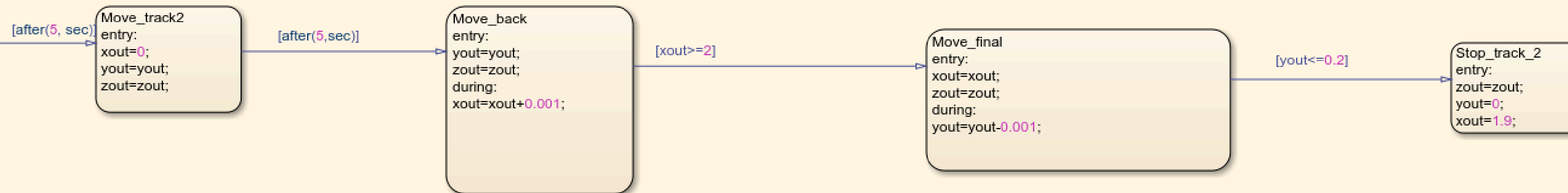




**Pe baza detectiei de culoare albastra, drona parcurge traseul de la  
coordonatele precizate in enuntul task-ului 1.**

**Initializarea se face o data cu gasirea culorii albastre, iar dupa aceea folosim  
dinamic pozitia dronei, ii dam coordonatele urmatoarei pozitii.**

**In cele din urma, pentru task-ul 1 punem drona sa se opreasca la coordonata  
finala.**



**Pentru task-ul 2, din pozitia finala a task-ului 1, am mers in pozitia initiala pentru task-ul 2.**

**De acolo ne-am intors si am oprit drona in pozitia initiala pentru task-ul 2.**

# Concluzii

**Desi drona urmeaza traseele stabilite de ambele task-uri, algoritmul de reglare dat de documentatia proiectului nu prezinta o eficienta foarte mare si atunci apare fenomenul de chattering in jurul axei. Totusi, am reglat din parametrii de pozitie pentru o urmare a drumului cat mai buna.**