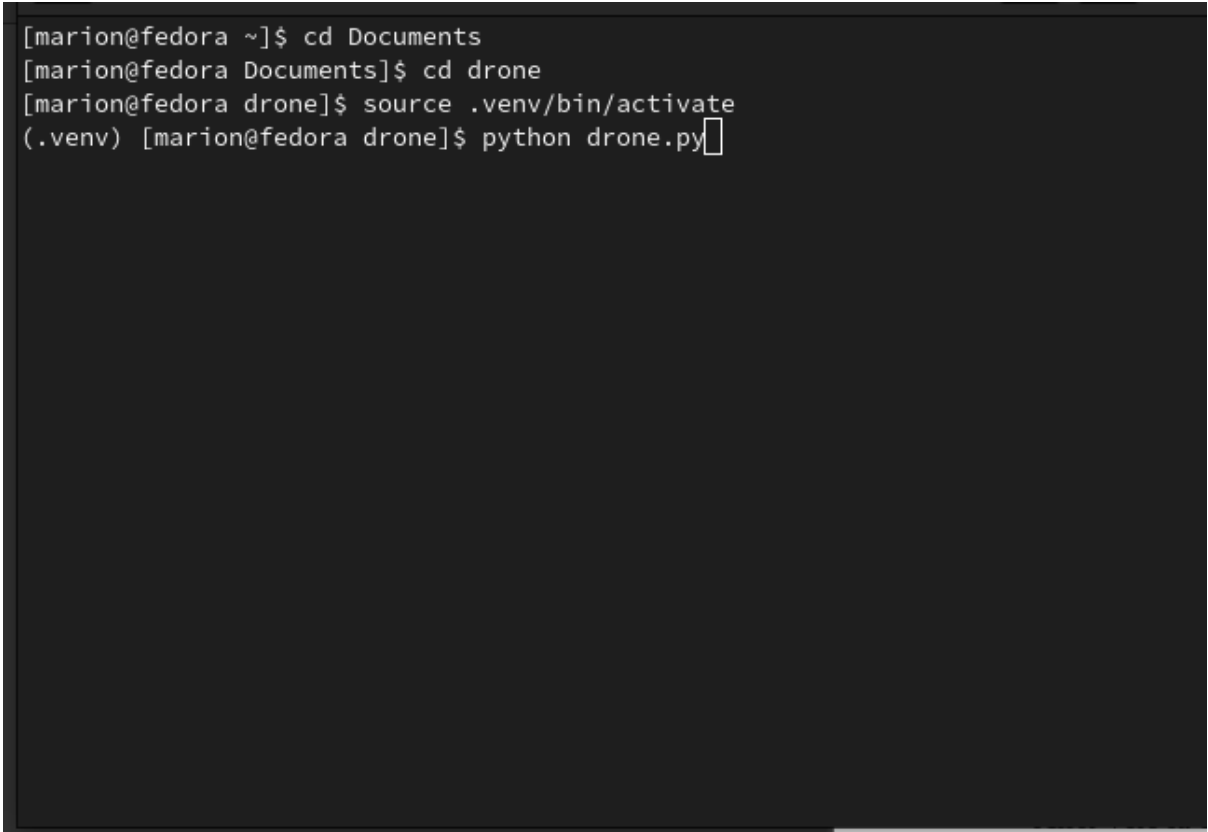


## Guide d'utilisation

Pour utiliser notre projet, il faut se munir d'un ordinateur sous Linux et d'un terminal. Entrer « cd Documents », puis « cd drone » , « source .venv/bin/activate », qui active l'environnement virtuel, et enfin, « python drone.py ». L'interface va se lancer avec les boutons et la caméra. Pour commencer, il faut appuyer sur le bouton décollage du drone et le faire déplacer.

A screenshot of a terminal window with a dark background. The text is white and shows the following commands and their prompts: [marion@fedora ~]\$ cd Documents, [marion@fedora Documents]\$ cd drone, [marion@fedora drone]\$ source .venv/bin/activate, and (.venv) [marion@fedora drone]\$ python drone.py. A cursor is visible at the end of the last line.

```
[marion@fedora ~]$ cd Documents
[marion@fedora Documents]$ cd drone
[marion@fedora drone]$ source .venv/bin/activate
(.venv) [marion@fedora drone]$ python drone.py
```

Le déplacement se fait par les touches du clavier suivantes :

- Augmenter la hauteur du drone : ↑
- Diminuer la hauteur du drone : ↓
- Aller vers la droite : →
- Aller vers la gauche : ←
- Rotation gauche : ⬆ ( shift gauche )
- Rotation droite : ⬆ ( shift droit )
- Aller en avant : Ctrl

Positionner le drone comme vous le souhaitez et appuyer sur photo. Une grille apparaîtra avec une légende qui vous indiquera, par colorimétrie, si certaines parcelles doivent être arrosées.

Dans les autres fonctionnalités, mais seulement à l'aide du terminal, vous pouvez appuyer sur le bouton Batterie, intégré sur l'interface de commandes. La réception se fera sur le terminal et vous indiquera la batterie restante.

