캡스톤 ui

전제조건:

드론은 이미 작동중이라 가정한다.

1. 메인화면이 구글 지도일 때

* 구글 지도에서는 사용자가 좌표를 찍어 waypoint지점을 정한다.(핀셋으로 꼽는 이미지 1개)
* 사용자는 이륙포인트와 착륙 포인트를 입력 할 수 있다. 단 이륙포인트와 착륙포인트를 입력하지 않았을 경우에는 현재 사용자의 위치로 설정된다. (오른쪽 위 설정버튼을 누르면 , 이륙포인트 착륙포인트를 설정할수 있는 박스가 나오는 이미지)
* 사용자는 클릭으로 웨이포인트의 좌표를 설정할 수 있어야하며, 웨이포인트는 취소가 가능해야한다. (상단 바를 만들어 되돌리기 버튼을 누르면, 가장 최근핀이 사라지는 이미지)
* 2순위 사용자가 정밀모드, 일반모드, 고속모드를 선택할 수 있다. 속도는 테스트해바야함. (설정창에 탭을 하나 더 만들어서 모드선택 탭에 3가지 선택지 넣기)

1. 메인화면이 카메라영상일 때

* 현재 드론의 좌표, 고도, 풍속등이 나와야한다.(밑에 좌표 고도 풍속이라 쓰기)
* 풍속이 일정값 이상일경우에는 경고메세지와 경고음으로 알려준다.(경고 메시지는 팝업으로 띄우는 이미지 1개)
* 웨이포인트가 동작중이면, 수신범위를 벗어나도 웨이포인트 기능을 계속 수행한다.
* 만약, 웨이포인트 도중, 사용자와 드론 사이 직선거리가, 비행시간과 최고속도의 곱보다 클 때 드론은 웨이포인트 촬영을 중지하고, 즉각 사용자에게 돌아가 착륙한다.