# 无人机自动导航

## 完成什么功能

* 跟踪
* 静止着陆
* 移动着陆
* 辅助实现的功能
  + 图像识别
  + 移动物体的识别
  + 距离测算（通过GPS来确定位置）

## 可能遇到的问题

* 编程接口和形式
* 编程语言
* 搭环境
* 无人机提供的部件和功能

## 实验计划

* 时间 ：2017-04-15 15:15:11 ~ 2017-04-21 15:15:15
* 实验安排
  + 周六下午 开始实验
  + 周一
  + 周二
  + 周三
  + 周四
  + 周五
  + 周六

# 实验方案

1. 定点着陆

点的位置

1. 如何测量着陆点的坐标

拍摄一张图片，每隔一定时间拍摄一张照片，试图将目标置于图片中间位置保证摄像头方向和移动方向一致），然后每隔一段时间拍摄一张照片直到目标占据整个图片大小的a倍(a<=1 && a>0.5)

。