

POWERED BY



FORMATION AU VOL

LEÇON 1



FR translation by/traduit en FR par:
www.idronemontreal.com

OBJECTIFS D'APPRENTISSAGE

- Expliquer ce qu'est un algorithme.
- Comprendre et utiliser une séquence dans un algorithme.
- Utiliser un raisonnement logique pour déceler les erreurs d'un code.
- **Mots clés:** algorithme, séquence, instructions.

QU'EST-CE QU'UN ALGORITHME ?

```
from tello import Tello
drone = Tello()
drone.send_command("command")

drone.send_command("takeoff")

drone.send_command("forward 100")

drone.send_command("cw 90")

drone.send_command("land")
```

DÉFINITION:

Une séquence d'instructions pour que quelque chose se produise.

COMMUNIQUER AVEC VOTRE DRONE

```
from tello import Tello  
drone = Tello()  
drone.send_command("command")  
drone.send_command("battery?")  
drone.send_command("takeoff")  
drone.send_command("land")
```

À partir du module tello, téléchargez en mémoire la fonction Tello en tant qu'objet.

Met le drone en mode *sdk*, ou en mode de commande, prêt pour la communication directe.

Listes des commandes à envoyer en séquence au drone.

POWERED BY



FORMATION AU VOL

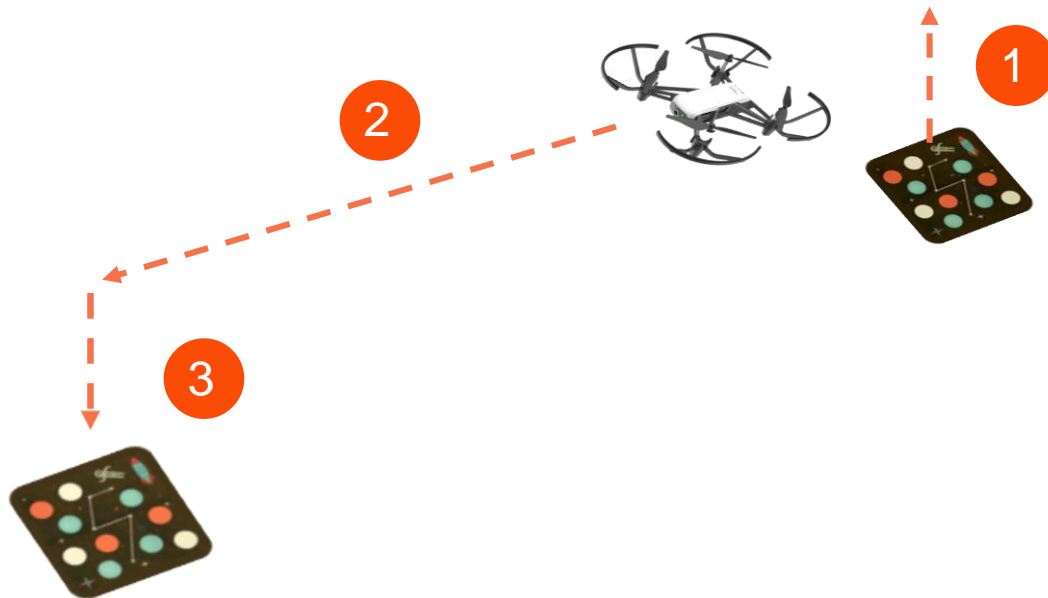
DÉFI 1



DÉFI 1

Voici le code pour programmer votre drone pour qu'il se déplace vers l'avant en ligne droite d'une distance de 100 cm.

Programmer votre drone pour qu'il décolle à partir d'un tapis de mission et atterrisse aussi près que possible de l'autre tapis de mission.



```
from tello import Tello  
drone = Tello()
```

```
drone.send_command("command")
```

1 `drone.send_command("takeoff")`

2 `drone.send_command("forward 100")`

3 `drone.send_command("land")`

POWERED BY



FORMATION AU VOL

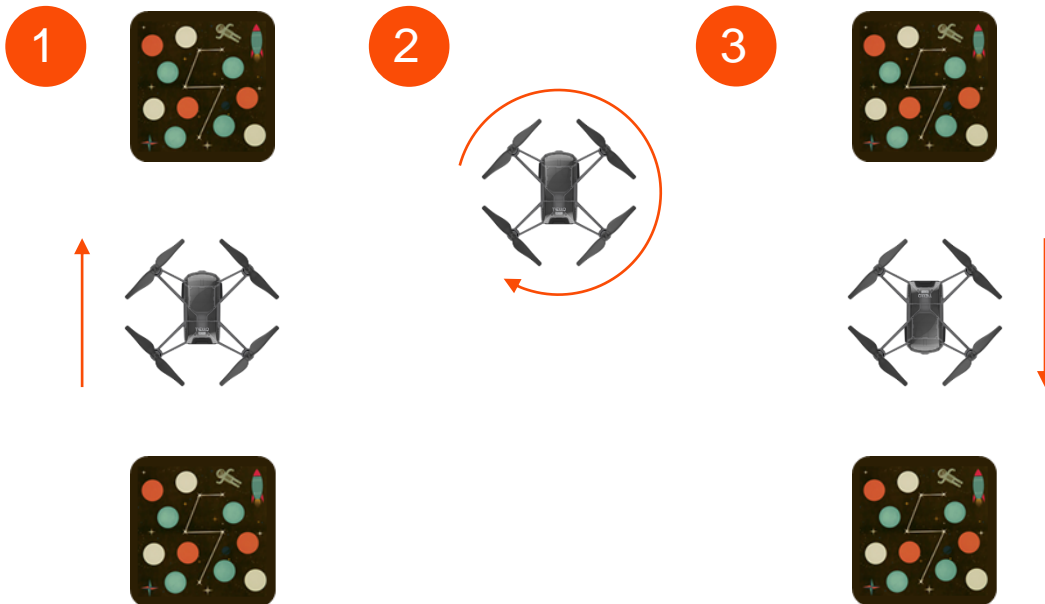
DÉFI 2



DÉFI 2

Programmer votre drone pour qu'il:

1. décolle du premier tapis de mission et atterrisse aussi près que possible du deuxième tapis de mission;
2. décolle du deuxième tapis de mission puis exécute un pivot de 180°;
3. retourne atterrir le plus près possible du premier tapis de mission.



```
from tello import Tello
drone = Tello()
drone.send_command("command")

drone.send_command("takeoff")

drone.send_command("forward 100")

drone.send_command("cw 180")

drone.send_command("land")
```


POWERED BY



MERCI

