

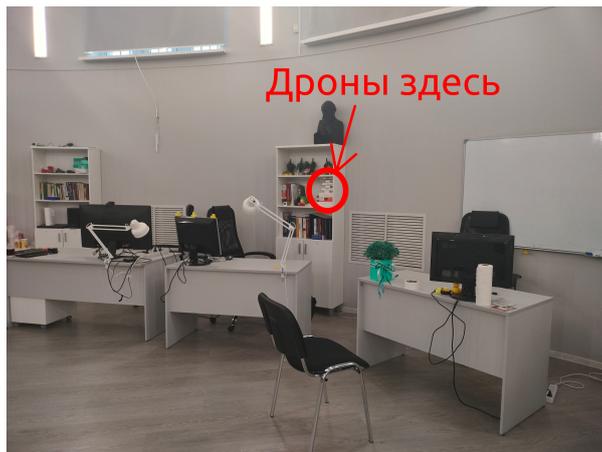
# Tello drones

Репозиторий проекта [tello-dev](#)

Все инструкции по сборке и запуску **находятся в репозитории**

Описание возможных команд для дрона, использование приложения и индикаторы описаны в [официальных мануалах](#) (ссылка есть в репозитории)

Местонахождение дронов в лаборатории:



Как заряжать дронов: в комплекте идёт micro usb провод, который подсоединяется к дрону и к usb hub/ПК/розетке (если есть вилка).



Заряда аккумулятора хватает примерно на 10 минут. При снижении уровня заряда ниже 10% дрон автоматически совершает посадку. Для запуска решений используется только один дрон, остальные используются как зарядные станции: у заряженного и разряженного дронов местами меняются аккумуляторы.





Дроны очень хрупкие, поэтому **запрещается бить дронов, кидаться ими, врезаться в стены, наступать на них и применять какую-либо другую физическую силу к ним**

Если что-то не получается (не удаётся вставить/вытащить аккумулятор, включить/подключиться к дрону, поменять лопасти и тп), то **необходимо подойти к сотрудникам лаборатории и попросить помощи.**

Что означают имена дронов:

- Kamikadze – основной дрон, на котором тестируются решения. Уже много раз падал и врезался, поэтому, возможно, надо заменить лопасти (запасные идут в комплекте) и сделать перекалибровку
- King – дрон используется для демонстрации готовых и протестированных решений
- Shinoby – запуск дрона осуществлялся один раз для проверки работоспособности, в остальное время используется как зарядная станция для аккумуляторов

From:

<https://se.moevm.info/> - МОЭВМ Вики [se.moevm.info]

Permanent link:

<https://se.moevm.info/doku.php/autolab:tello-drones>

Last update:

