

POWERED BY



# FORMATION AU VOL

## LEÇON 1



FR translation by/traduit en FR par:  
[www.idronemontreal.com](http://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.

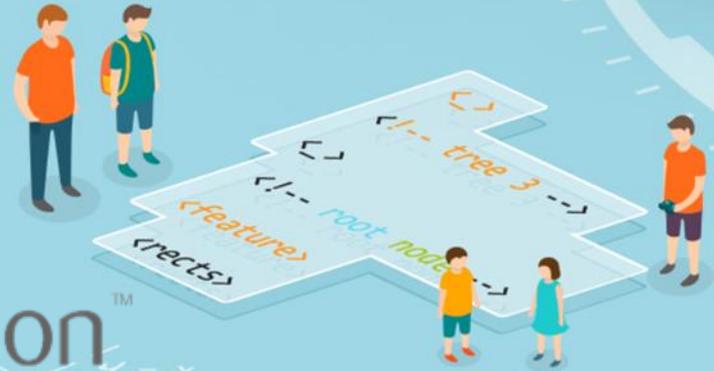
Listes des commandes à envoyer en séquence au drone.

POWERED BY



# FORMATION AU VOL

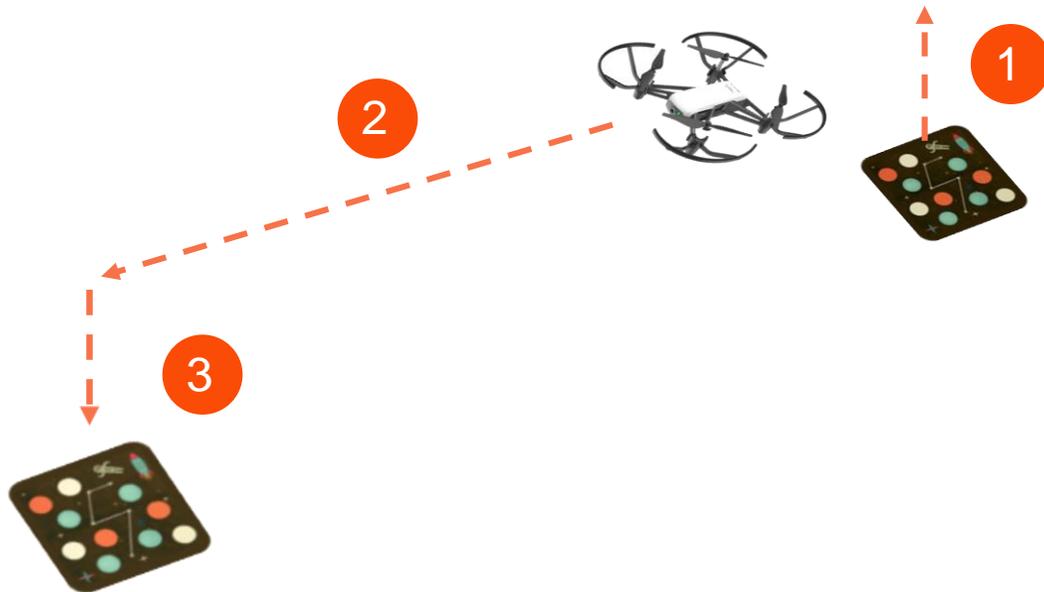
## DÉFI 1



# 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")
```



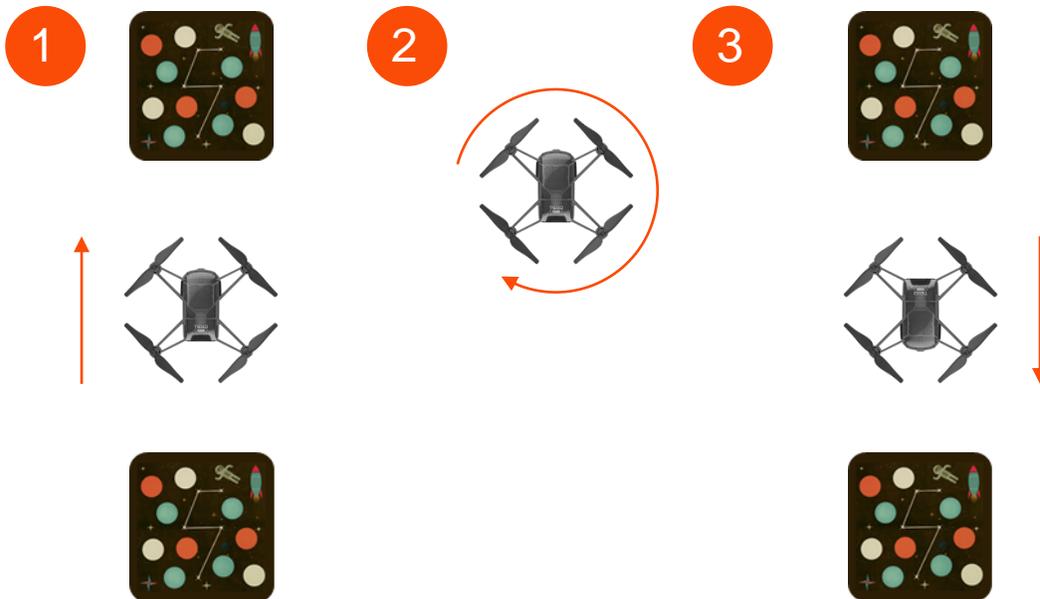
# FORMATION AU VOL DÉFI 2



# 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

