|  |
| --- |
|  |
| 14 |  |  | Indiquer l’état du drone (allumé, en charge, connecté, erreur). |
| 13 |  |  | Permettre la recharge de la batterie et le transfert de données. |
| 12 |  |  | Capturer des images et des vidéos en haute définition. |
| 11 |  |  | Mesurer l’altitude du drone pour stabiliser son vol. |
| 10 |  |  | Amortir les chocs lors de l’atterrissage |
| 9 |  |  | Faire tourner les hélices pour générer la poussée. |
| 8 |  |  | Allumer ou éteindre le drone. |
| 7 |  |  | Protéger les composants internes du drone. |
| 6 |  |  | Gérer le contrôle et le traitement des informations du drone. |
| 5 |  |  | Alimenter le drone en énergie électrique. |
| 4 |  |  | Générer une portance et une poussée en tournant dans le sens antihoraire. |
| 3 |  |  | Générer une portance et une poussée en tournant dans le sens horaire. |
| 2 |  |  | Protéger les hélices des chocs. |
| 1 |  |  | Maintenir et structurer l’ensemble des composants du drone. |
| **Repère** | **Quantité** | **Désignation** | **Fonction technique** |
| Drone quadrirotor Tello*Dessin technique en perspective éclatée* | Modélisation : Hervé KalfounDocument : Nicolas Savallesciences-tec.fr |