

<code>drone.connect()</code>	Connecte le drone
<code>drone.takeOff()</code>	Décolle
<code>drone.land()</code>	Atterrit
<code>drone.speed = 50</code>	Paramètre la vitesse
<code>drone.move(.forward, duration: 2)</code>	Avance pendant 2 secondes
<code>drone.move(.backward, duration: 2)</code>	Reculé
<code>drone.move(.left, duration: 2)</code>	Gauche
<code>drone.move(.right, duration: 2)</code>	Droite
<code>drone.move(.up, duration: 2)</code>	Haut
<code>drone.move(.down, duration: 2)</code>	Bas
<code>drone.turn(.left, angle: 180)</code>	Tourne à gauche de 180 degrés
<code>drone.turn(.right, angle: 180)</code>	Tourne à droite de 180 degrés
<code>drone.flip(.front)</code>	Frontflip
<code>drone.flip(.back)</code>	Backflip
<code>drone.flip(.left)</code>	Flip gauche
<code>drone.flip(.right)</code>	Flip droite
<code>drone.move(params: MoveParams(longitudinalSpeed: 50, verticalSpeed: 100, rotationSpeed: 100, lateralSpeed: 50), duration: 4)</code>	Accomplir plusieurs actions de déplacement en même temps. Avance à mi-vitesse Monte à pleine vitesse Tourne à pleine vitesse Se déplace latéralement à gauche à mi vitesse Pendant 4 secondes  Si je mets « longitudinalSpeed: <b>-50</b> » le drone part en arrière.
<pre>if let light = drone.lights {   drone.takeOff()   light.state = .on(50)   sleep(5)   light.state = .blink   sleep(5)   light.state = .oscillate   sleep(5)   light.state = .off   sleep(1) }</pre>	Utilise les lumières (pour les night) teste s'il y a des lumières  Allume  Cligne  Oscille  Éteint

<pre> if let gun = drone.gun {   drone.takeOff()   drone.move(.up, duration: 2)   gun.fire()   gun.fire()   sleep(1) } </pre>	Utilise le canon (teste s'il y en a un)  Tir Tir
<pre> if let claw = drone.claw {   drone.takeOff()   claw.open()   claw.close()   sleep(1) } </pre>	Utilise la pince (teste s'il y en a une)  Ouvre la pince Ferme la pince
<pre> drone.takePicture() </pre>	Prendre une photo

Paramètres des minidrones :

Vitesse de rotation max : 180° / seconde

Vitesse de déplacement max : 2m / seconde