

INITIALISATION DU SYSTÈME...

Programme d'entraînement : Pilote de Drone - Niveau Cadet

⚠ SYSTEM CHECK: OK
S1TTERY: 5EN
BATTERY: 100%

ALTITUDE: 000m
DISTANCE: 000m
STATUS: STANDBY

ALTITUDE: 000m
DISTANCE: 000m

[READY]

⚠ SYSTEM CHECK: OK

Bienvenue dans l'environnement de simulation. Ton objectif est simple : maîtriser les commandes de vol pour livrer des colis sans crash. Prépare-toi à décoller.

START [ENTRÉE]

Appuyez sur 'ENTRÉE' pour commencer la simulation

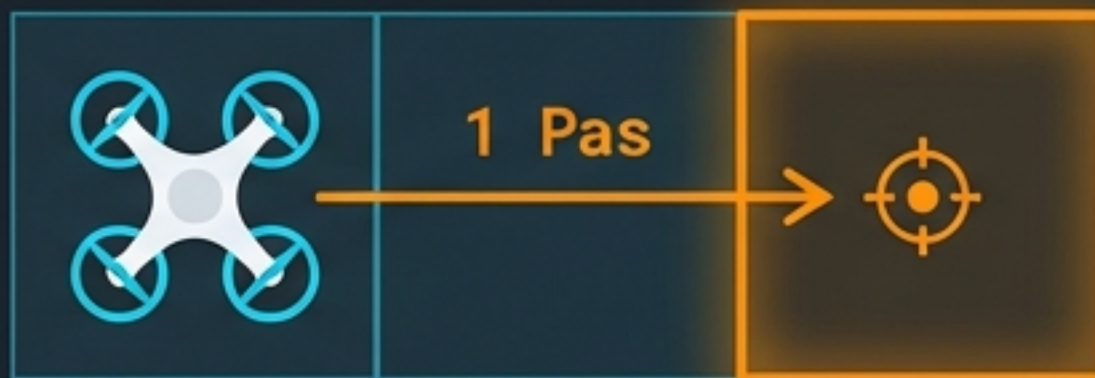
Tech Spec

MODULE 1 : LE VÉHICULE

Voici ton drone livreur. C'est un appareil de précision.



Règle d'Or : Dans ce modèle simplifié, le drone se déplace toujours **strictement d'un pas à la fois.**



POS: X-001, Y-004

POS: X-001, Y-004

POS: Z-001, Y-001
POS: Z-001, Y-004

STATUS: **READY**
BATTERY: **100%**

CONTROLLER CONFIGURATION



Haut



Gauche



Droite



Bas

Tu disposes de quatre directions pour naviguer dans l'environnement. Chaque commande correspond à un "pas" de déplacement.



STATUS: READY
BATTERY: 10BS

STATUS: READY
BATTERY: 100%

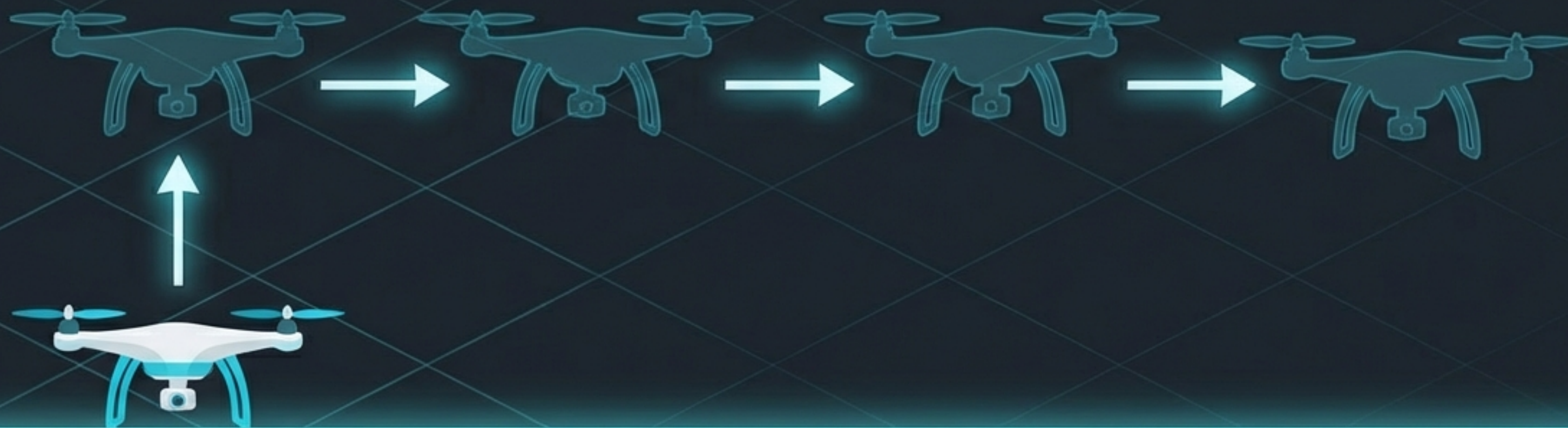
TEST DE MOTRICITÉ

Teste les commandes dans ta tête. Pour commencer la mission, le drone doit quitter le sol.

Tech Spec

CONTROLLER TEST

STATUS: READY
BATTERY: 100%



Séquence d'allumage : 1x **[HAUT]** pour décoller -> puis **[DROITE]** pour avancer.

STATUS: READY
BATTERY: 100%

OBSTACLE DÉTECTÉ

100 300 500 700
1000 1500 2000



STATUS: READY
BATTERY: 100%

Tech Spec

CONTROLLER CONFIGURATION

Une montagne bloque la route directe. Si tu fonces tout droit, c'est le crash.



Haut

Quelle hauteur le drone doit-il atteindre après le décollage pour passer sans risque au-dessus de la montagne ?



STATUS: READY
BATTERY: 100%

PLAN DE VOL : ÉVITEMENT

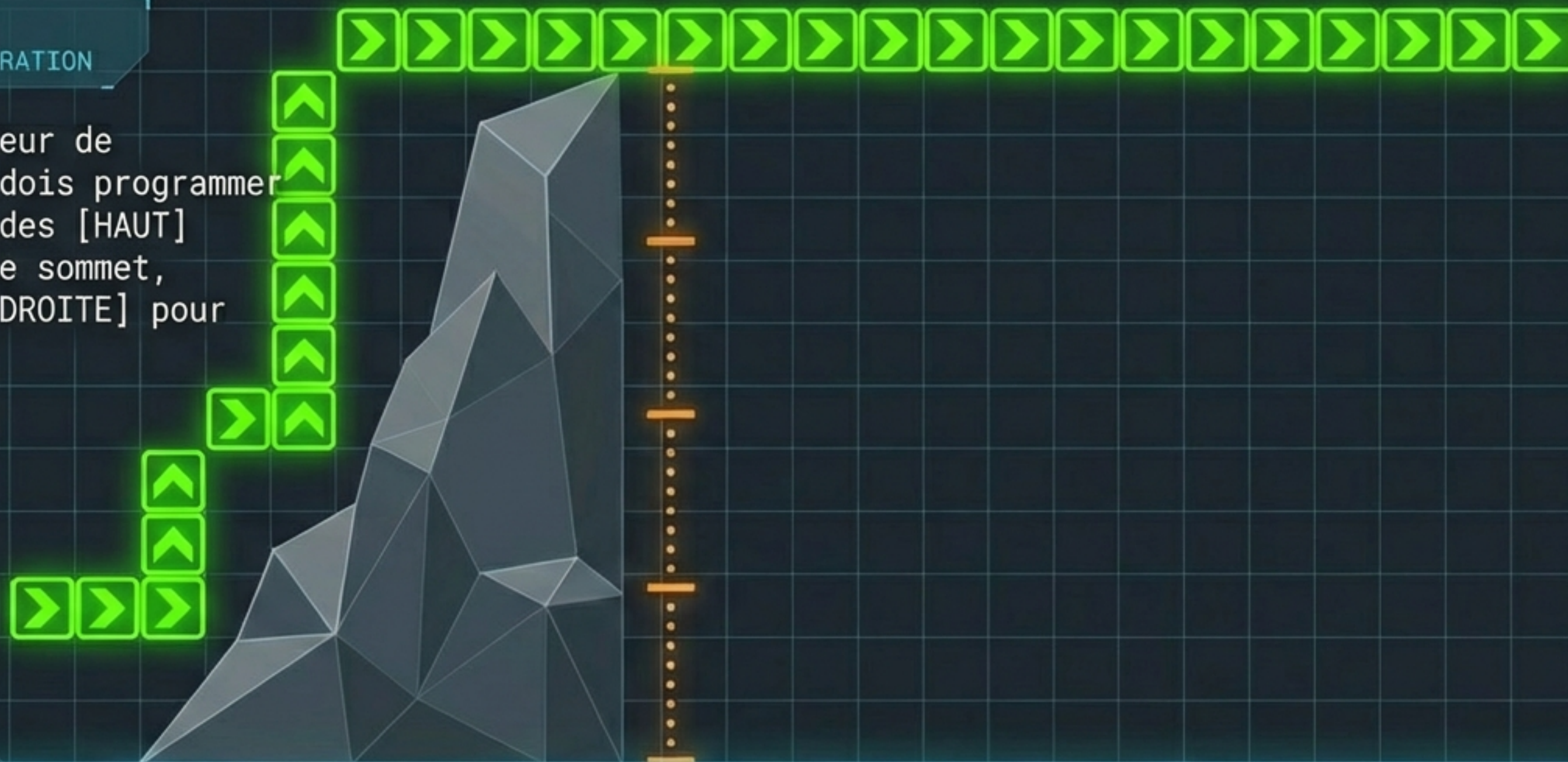


STATUS: READY
BATTERY: 100%

Tech Spec

CONTROLLER CONFIGURATION

Analyse la hauteur de l'obstacle. Tu dois programmer assez de commandes [HAUT] pour dépasser le sommet, puis utiliser [DROITE] pour traverser.



Un bon pilote anticipe sa trajectoire.



STATUS: READY
BATTERY: 18BS

ACTIVATION DU RADAR (SYSTÈME D'AXES)

Pour décrire un endroit précis dans la simulation, la vue pilote ne suffit pas. Il faut utiliser les coordonnées.

Une coordonnée est une
adresse unique sur la carte,
composée de deux valeurs.

STATUS: READY
BATTERY: 100%



STATUS: READY
BATTERY: 100%

VALEUR X : L'ABSCISSE

STATUS: READY
BATTERY: 100%



L'axe horizontal (le sol) représente la valeur x .

C'est ta position latérale. On l'appelle **l'abscisse**.



0

1

2

3

4

5

6

7

8

9

10

STATUS: READY
BATTERY: 100%

VALEUR Y : L'ORDONNÉE

STATUS: READY
BATTERY: 100%



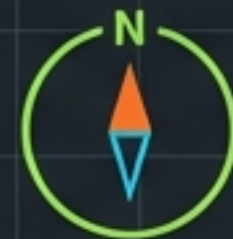
L'axe vertical (la hauteur) représente la valeur y .

C'est ton altitude. On l'appelle **l'ordonnée**.



STATUS: READY
BATTERY: 100%

LECTURE DES COORDONNÉES



Chaque position du drone
s'écrit entre parenthèses :
(x, y).



STATUS: **READY**
BATTERY: **100%**

PILOT TIP

Moyen mnémotechnique :
D'abord on marche (x), ensuite on vole (y).

MISSION DE REPÉRAGE : CIBLE ALPHA

STATUS: READY
BATTERY: 100%



Le drone est en position d'attente. Trouve ses coordonnées exactes.

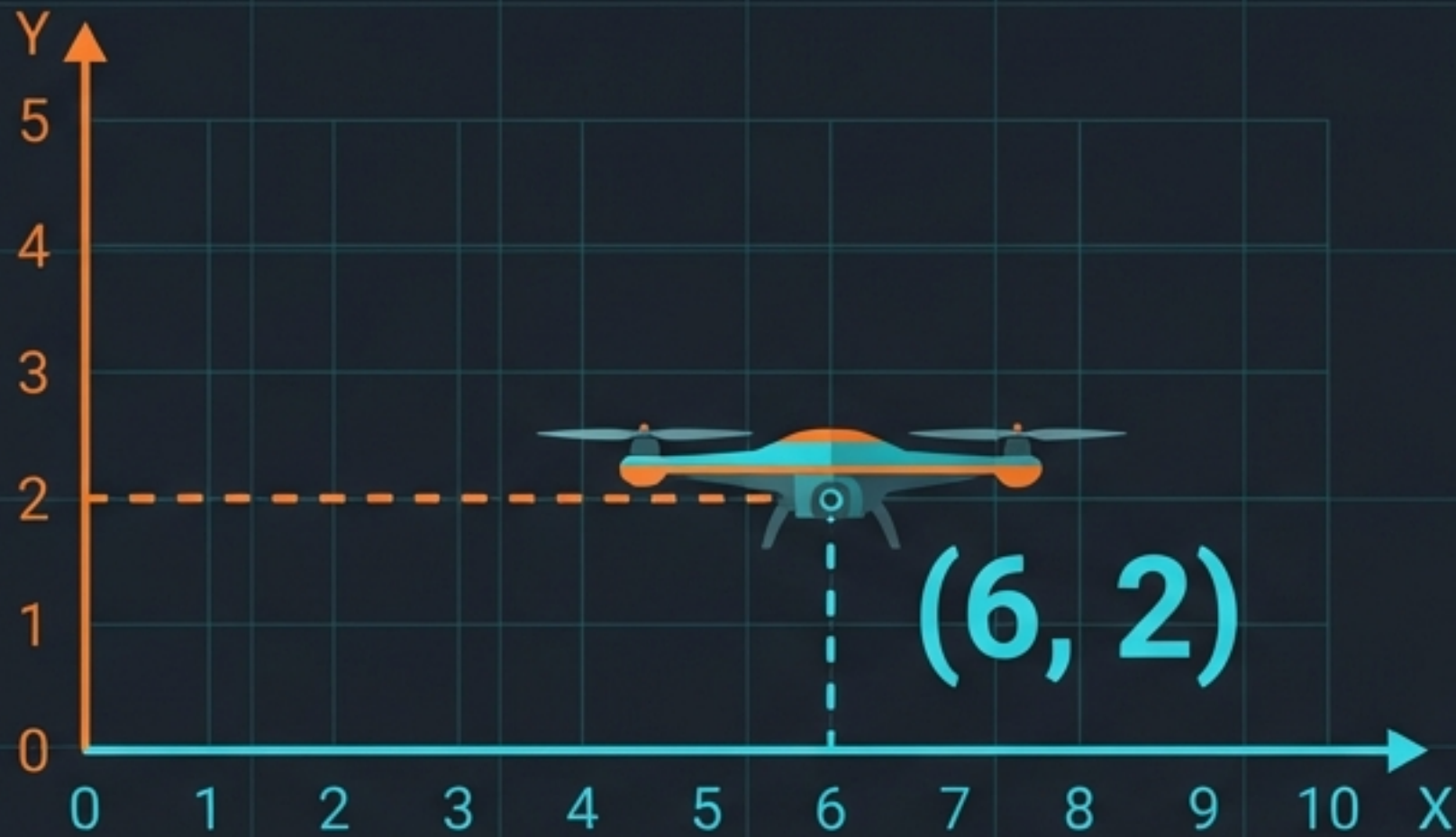
Quelles sont les valeurs x et y ?

STATUS: READY
BATTERY: 100%

MISSION DE REPÉRAGE : CIBLE BÊTA



Confirme la position du second drone pour valider la livraison.



! SAFETY ORANGE

Rappel : (x, y) .
Abscisse en premier,
Ordonnée en second.

STATUS: READY
BATTERY: 100%

STATUS: READY
BATTERY: 100%



FORMATION TERMINÉE

MISSION ACCOMPLIE

Tu maîtrises les commandes et le système de navigation.
Tu es prêt à programmer ton propre plan de vol.

À toi de jouer !

STATUS: READY
BATTERY: 100%