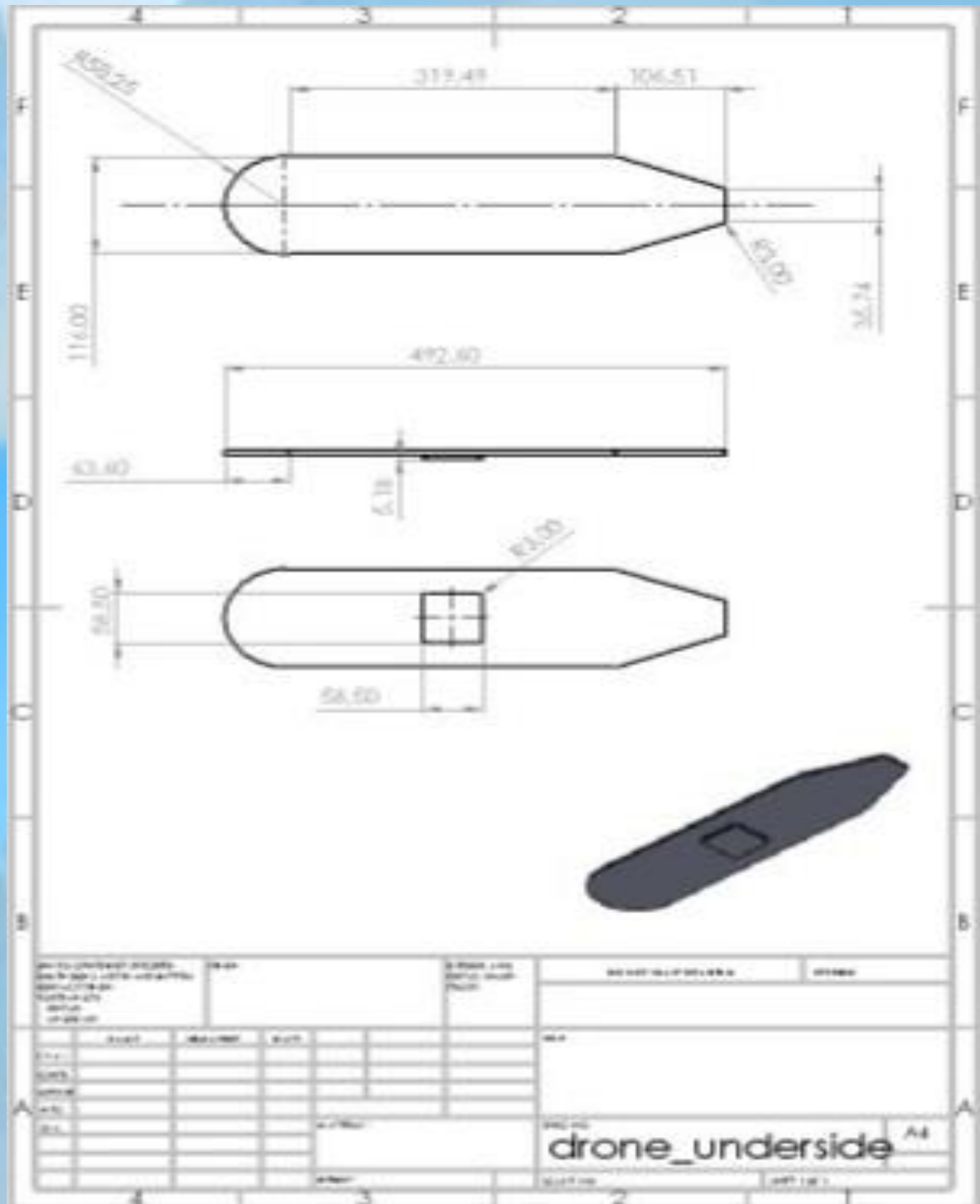


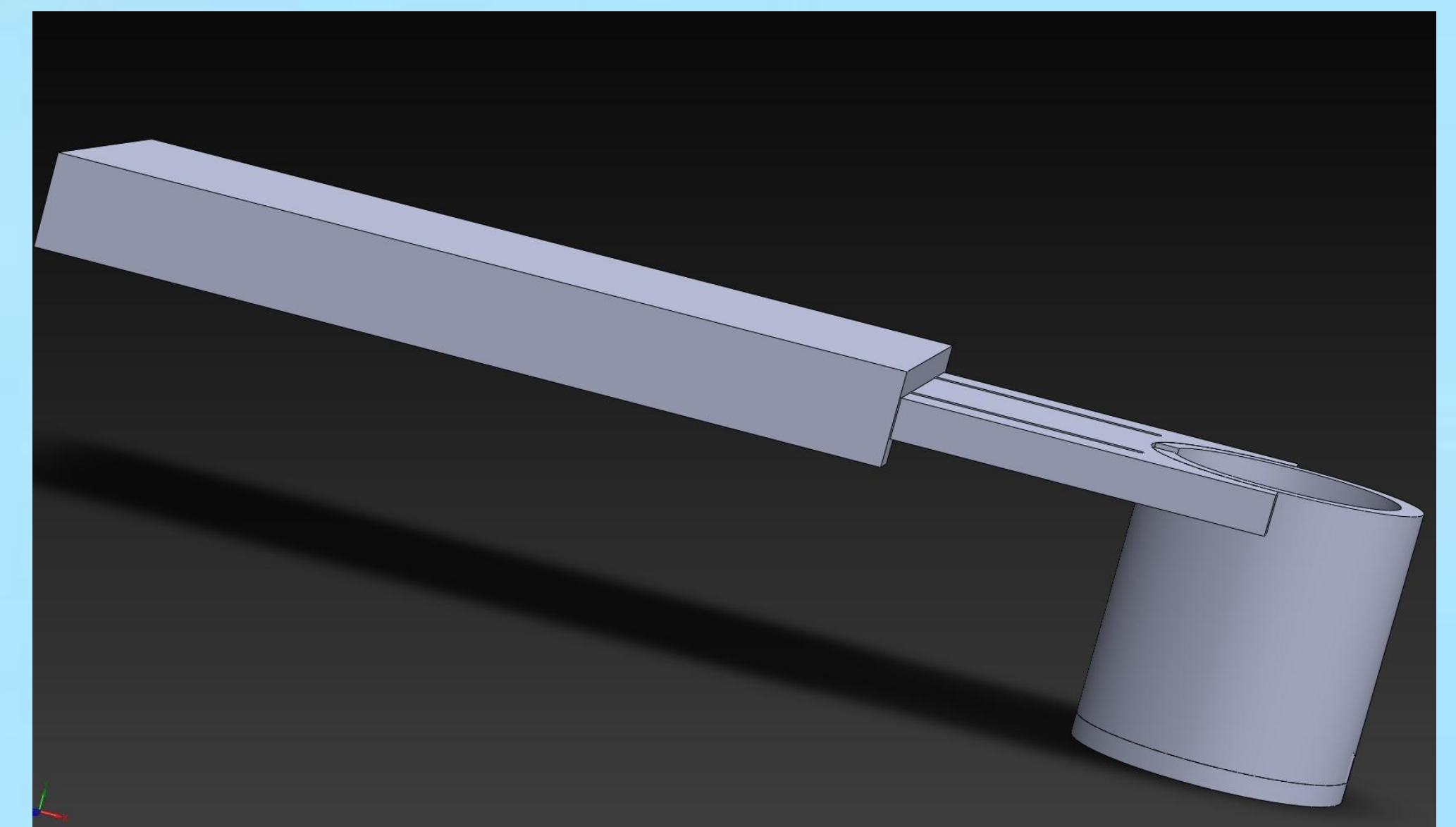
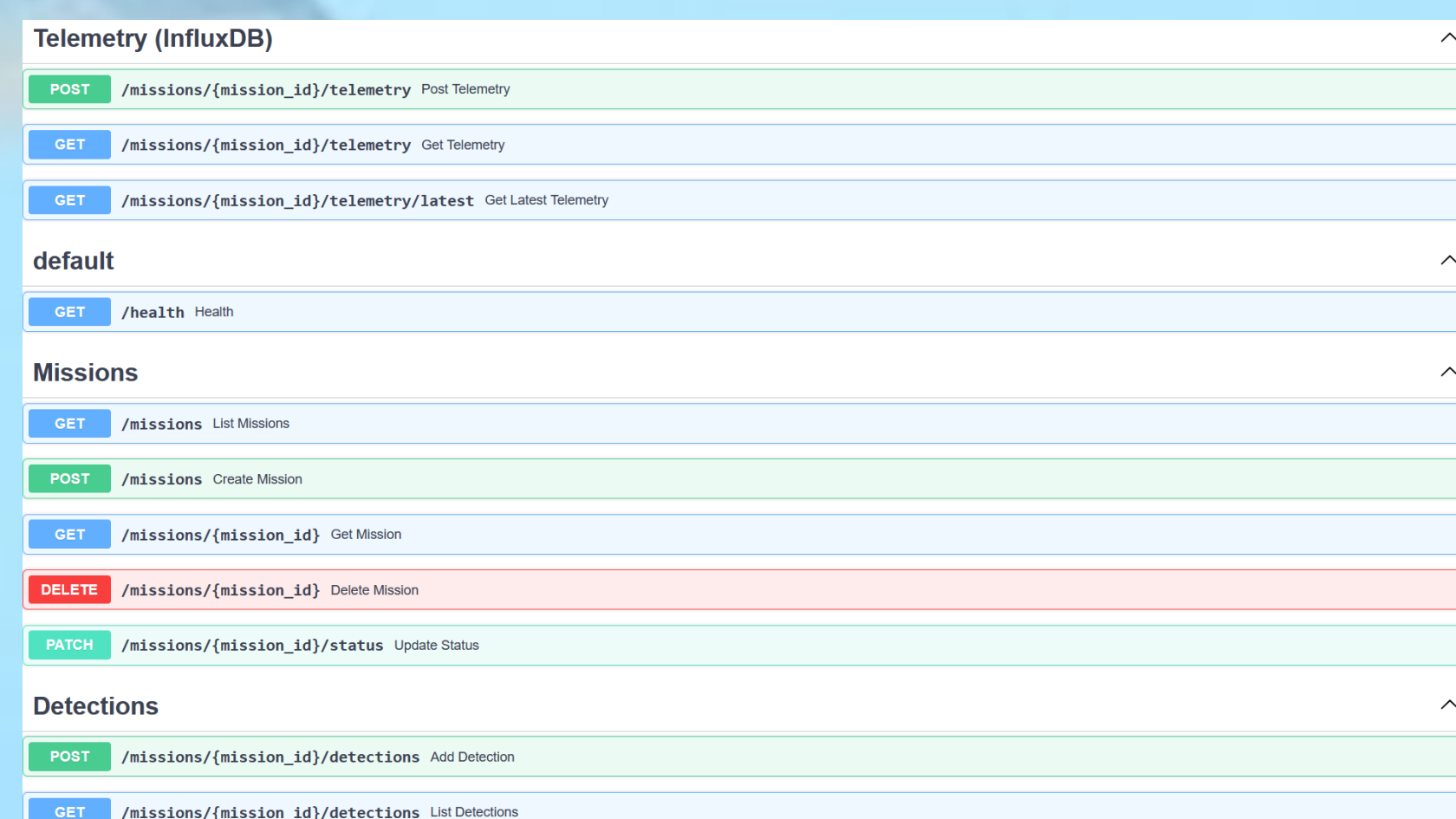
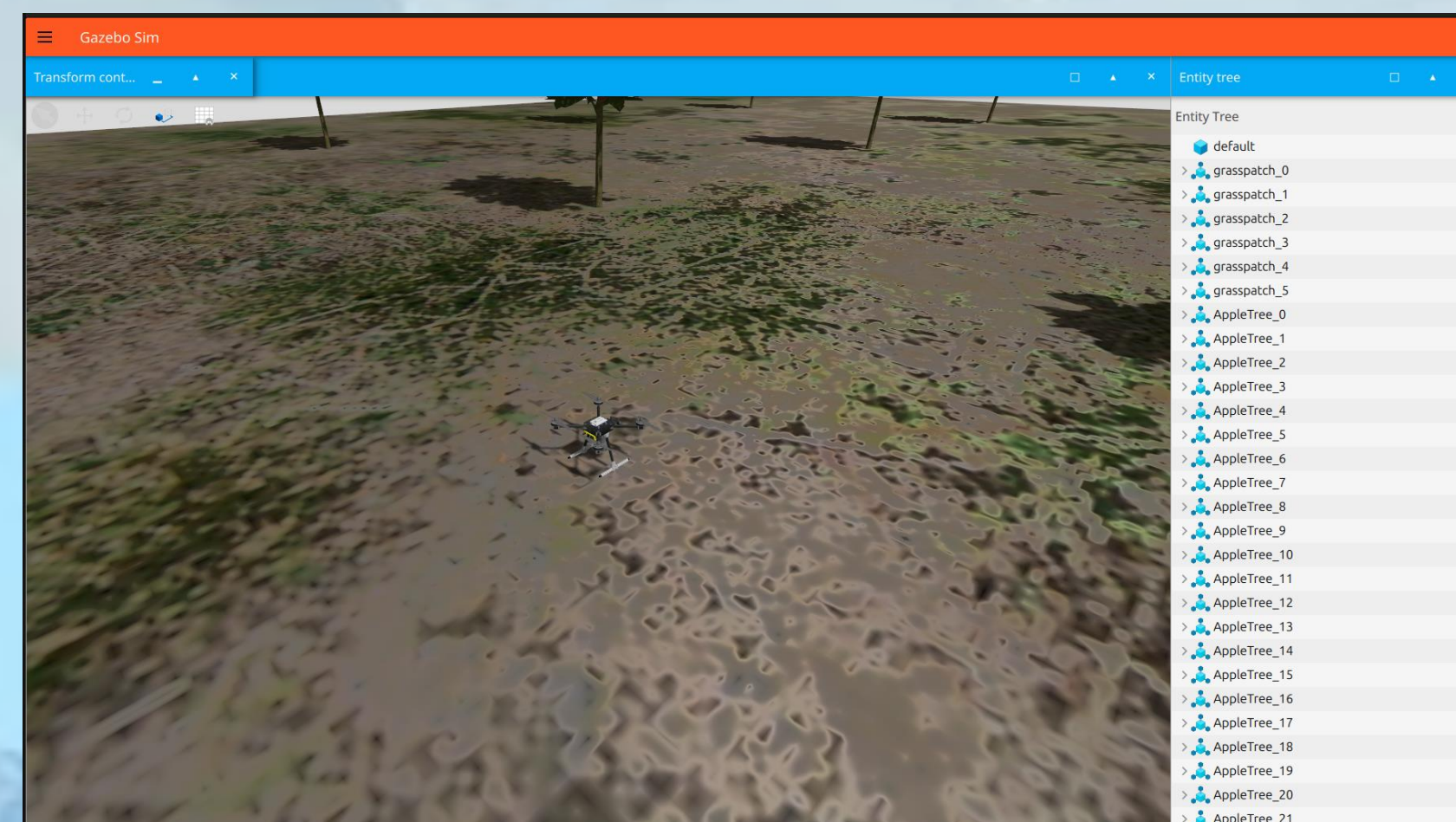
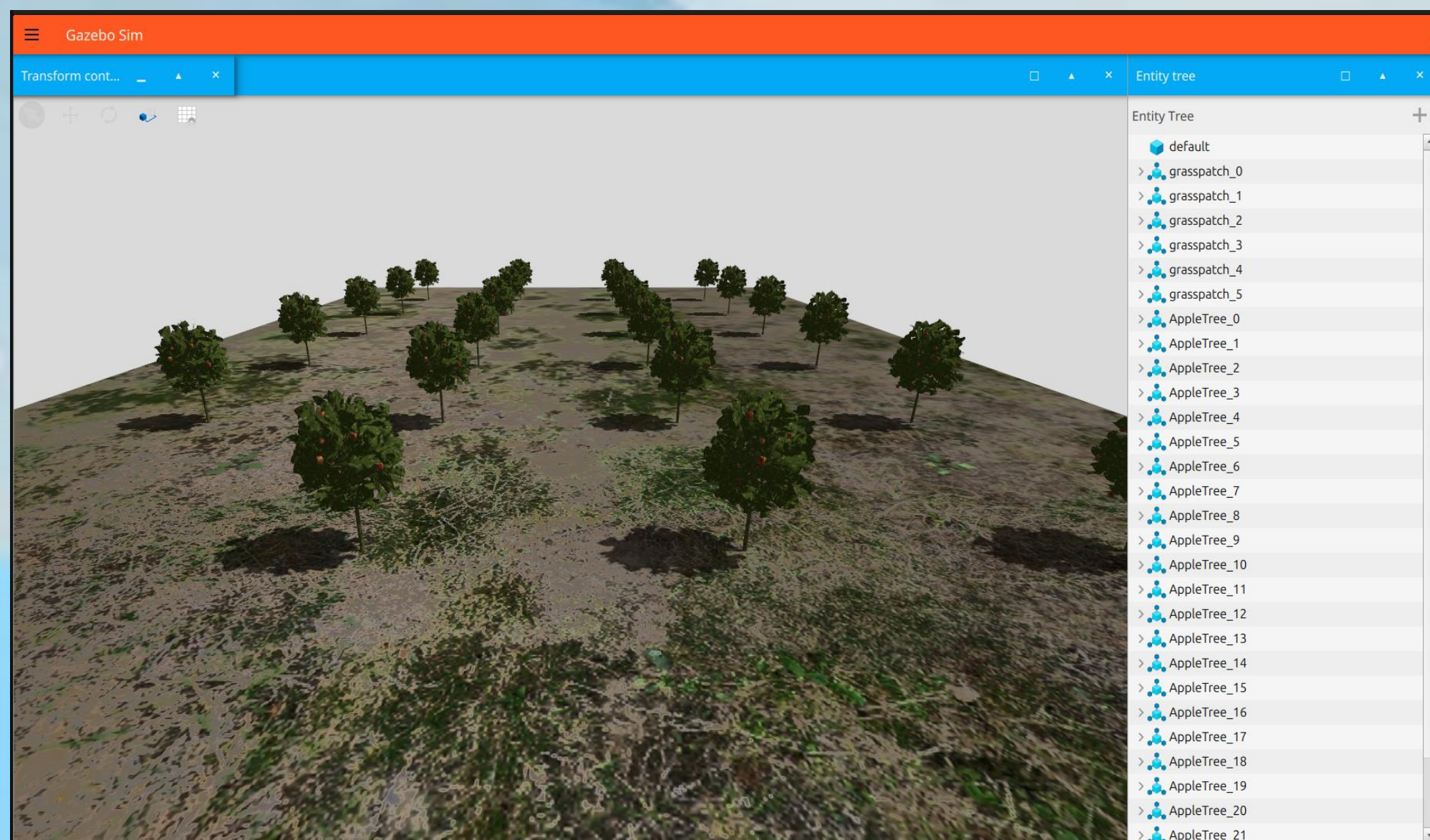
# Sky Vision

## Hensikt og mål

Automatisering av et ubemannet luftfartøy ved hjelp av ROS2 i simulasjonsprogrammet Gazebo. Utvikling av en backend som gjør det mulig å bruke API til å sende, lagre og hente data fra luftfartøyet og lagre det i databaser for videre bruk. Utvikle et robust modulært luftfartøy basert konsept for innslamling av objekter i en spesefikk geografisk lokasjon.



## Resultater og sentrale funn



[https://www.youtube.com/playlist?list=PLBSftv\\_ebue7uig6ZDuQqWXXLyZvPwmjgz](https://www.youtube.com/playlist?list=PLBSftv_ebue7uig6ZDuQqWXXLyZvPwmjgz)