

# Kommandos für die DJI Tello

Immer als erstes!	command	<code>meine_drohne.send_command("command")</code>
Starten	takeoff	<code>meine_drohne.send_command("takeoff")</code>
Geschwindigkeit	speed x x = 10 -100 (in cm/s)	<code>meine_drohne.send_command("speed 10")</code>
Richtung	up/down/left/right/forward/back x x = 20 - 500 (in cm)	<code>meine_drohne.send_command("up 20")</code>
Drehen	cw/ccw x (counter)clockwise x = 1 - 360 (in Grad)	<code>meine_drohne.send_command("cw 90")</code>
Flip	flip x x = l oder r oder f oder b	<code>meine_drohne.send_command("flip b")</code>
Stop / Schweben	stop	<code>meine_drohne.send_command("stop")</code>
Alle Motoren aus	emergency	<code>meine_drohne.send_command("emergency")</code>
Landen	land	<code>meine_drohne.send_command("land")</code>

