

```

from djitellopy import tello    #uključujemo potrebne biblioteke
from time import sleep
import cv2

me = tello.Tello()            #pravimo objekat (dron)
me.connect()                  #povezujemo se sa dronom

me.takeoff()                  #poletanje
me.land()                     #sletanje

print(me.get_battery())      #očitavamo vrednost baterije

me.move_forward(30)
me.move_back(30)
me.move_left(30)
me.move_right(30)
me.move_up(30)
me.move_down(30)

me.send_rc_control(left_right_velocity,forward_backward_velocity,up_down_velocity,yaw_velocity) #kontrola brzine, od -100 do 100
sleep(2)                      #pauza

#blok za kretanje desno tokom 2 sekunde, zatim napred tokom 2 sekunde, ili obrnuto, PROVERITI!
me.send_rc_control(50, 0, 0, 0)
sleep(2)
me.send_rc_control(0, 50, 0, 0)
sleep(2)

#blok za snimanje
me.stream_on()
i=0
while i<5:                    #stoji uslov potreban da bi snimao, npr 5 puta se okreće
                                #dok snima, PROVERITI da li može jednom!
    img=me.get_frame_read().frame
    img=cv2.resize(img,(360,240))
    cv2.imshow("Image",img)
    cv2.waitKey(1)
    i=i+1

```