

# SDK Parrot

Le SDK de Parrot permet aux développeurs de se connecter au drone, de le piloter, de recevoir des flux vidéos, de sauvegarder et de télécharger différents médias (photo et vidéo), d'envoyer et d'exécuter des séquences d'auto pilotage au drone et de le mettre à jour.

Il est principalement écrit en C et propose des bibliothèques pour les systèmes Unix, Android et iOS.

## 1. Installation du SDK

```
repo init -u https://github.com/Parrot-Developers/arsdk_manifests.git -m
release.xml
repo sync
```

## 2. Compilation de l'exécutable

```
./build.sh -p arsdk-native -t build-sdk -j
```

Les fichiers ainsi créés se situeront dans:

<SDK>/out/Unix-base/staging/usr

<SDK> étant le dossier où a été installé SDK.

## 3. Utilisation des exemples

Plusieurs exemples, pour différents drones sont proposés par Parrot de la même manière que pour faire l'exécutable du SDK il est possible de réaliser l'exécutable d'un exemple en particulier :

```
./build.sh -p arsdk-native -t build-sample-SAMPLE_NAME -j
```

ou de tous les exemples:

```
./build.sh -p arsdk-native -t build-sample -j
```

Une fois l'exécutable créé il est nécessaire de sourcer le fichier de configuration pour l'exécuter.

```
source <SDK>/out/arsdk-native/staging/native-wrapper.sh
```

Il est maintenant possible d'exécuter le programme d'exemple avec:

```
./SAMPLE_NAME
```

source : <https://developer.parrot.com/docs/SDK3/#how-to-build-the-sdk>