

Table of contents

- [djitellopy.Tello](#)
- [change_vs_udp\(\)](#)
- [connect\(\)](#)
- [connect_to_wifi\(\)](#)
- [curve_xyz_speed\(\)](#)
- [curve_xyz_speed_mid\(\)](#)
- [disable_mission_pads\(\)](#)
- [emergency\(\)](#)
- [enable_mission_pads\(\)](#)
- [end\(\)](#)
- [flip\(\)](#)
- [flip_back\(\)](#)
- [flip_forward\(\)](#)
- [flip_left\(\)](#)
- [flip_right\(\)](#)
- [get_acceleration_x\(\)](#)
- [get_acceleration_y\(\)](#)
- [get_acceleration_z\(\)](#)
- [get_barometer\(\)](#)
- [get_battery\(\)](#)
- [get_current_state\(\)](#)
- [get_distance_tof\(\)](#)
- [get_flight_time\(\)](#)
- [get_frame_read\(\)](#)
- [get_height\(\)](#)
- [get_highest_temperature\(\)](#)
- [get_lowest_temperature\(\)](#)
- [get_mission_pad_distance_x\(\)](#)
- [get_mission_pad_distance_y\(\)](#)
- [get_mission_pad_distance_z\(\)](#)
- [get_mission_pad_id\(\)](#)
- [get_own_udp_object\(\)](#)
- [get_pitch\(\)](#)
- [get_roll\(\)](#)
- [get_speed_x\(\)](#)
- [get_speed_y\(\)](#)
- [get_speed_z\(\)](#)
- [get_state_field\(\)](#)
- [get_temperature\(\)](#)
- [get_udp_video_address\(\)](#)
- [get_yaw\(\)](#)
- [go_xyz_speed\(\)](#)
- [go_xyz_speed_mid\(\)](#)
- [go_xyz_speed_yaw_mid\(\)](#)
- [initiate_throw_takeoff\(\)](#)
- [land\(\)](#)
- [move\(\)](#)
- [move_back\(\)](#)
- [move_down\(\)](#)
- [move_forward\(\)](#)
- [move_left\(\)](#)
- [move_right\(\)](#)
- [move_up\(\)](#)
- [parse_state\(\)](#)
- [query_active\(\)](#)
- [query_attitude\(\)](#)
- [query_barometer\(\)](#)
- [query_battery\(\)](#)
- [query_distance_tof\(\)](#)
- [query_flight_time\(\)](#)
- [query_height\(\)](#)
- [query_sdk_version\(\)](#)
- [query_serial_number\(\)](#)
- [query_speed\(\)](#)
- [query_temperature\(\)](#)
- [query_wifi_signal_noise_ratio\(\)](#)
- [raise_result_error\(\)](#)
- [reboot\(\)](#)
- [rotate_clockwise\(\)](#)
- [rotate_counter_clockwise\(\)](#)
- [send_command_with_return\(\)](#)
- [send_command_without_return\(\)](#)
- [send_control_command\(\)](#)
- [send_expansion_command\(\)](#)
- [send_keepalive\(\)](#)
- [send_rc_control\(\)](#)
- [send_read_command\(\)](#)
- [send_read_command_float\(\)](#)
- [send_read_command_int\(\)](#)
- [set_mission_pad_detection_direction\(\)](#)
- [set_network_ports\(\)](#)
- [set_speed\(\)](#)
- [set_video_bitrate\(\)](#)
- [set_video_direction\(\)](#)
- [set_video_fps\(\)](#)
- [set_video_resolution\(\)](#)
- [set_wifi_credentials\(\)](#)
- [streamoff\(\)](#)
- [streamon\(\)](#)
- [takeoff\(\)](#)
- [turn_motor_off\(\)](#)
- [turn_motor_on\(\)](#)
- [udp_response_receiver\(\)](#)
- [udp_state_receiver\(\)](#)