

Robot Volador No Tripulado QA3

Diseño y construcción de un cuatrirrotor para experimentación

David Gaydou, Gonzalo Suarez, Claudio Paz,
Gonzalo Perez Paina, Gastón Araguás

JAR 2014
Octavas Jornadas Argentinas de Robótica
Buenos Aires, Argentina
12-14 de noviembre

Outline

- 1 Introducción
- 2 Autopiloto
- 3 Software
- 4 Control de tierra y enlaces
- 5 QGroundControl
- 6 Plataformas construídas
- 7 Conclusiones

Introducción

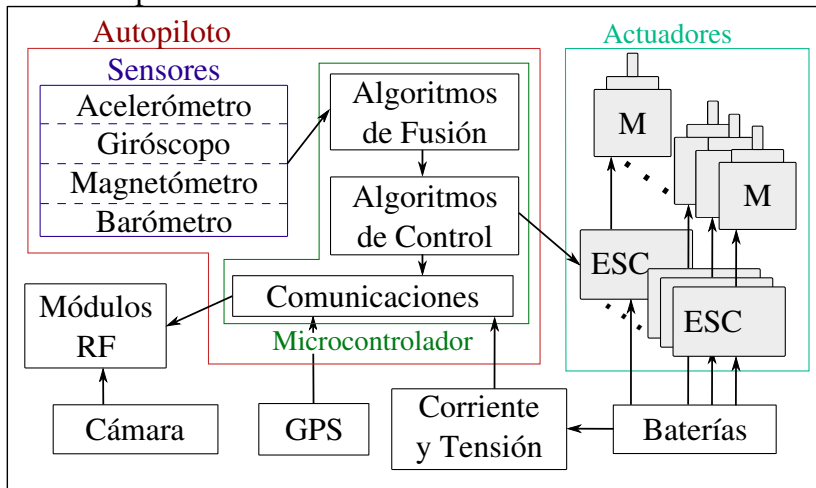
Unmanned Aerial Vehicles (UAV)

- Ventajas: baratos, fácil construcción y mantenimiento, livianos y fácil de controlar.
- Desventajas: carga útil y recursos de cómputo limitados.

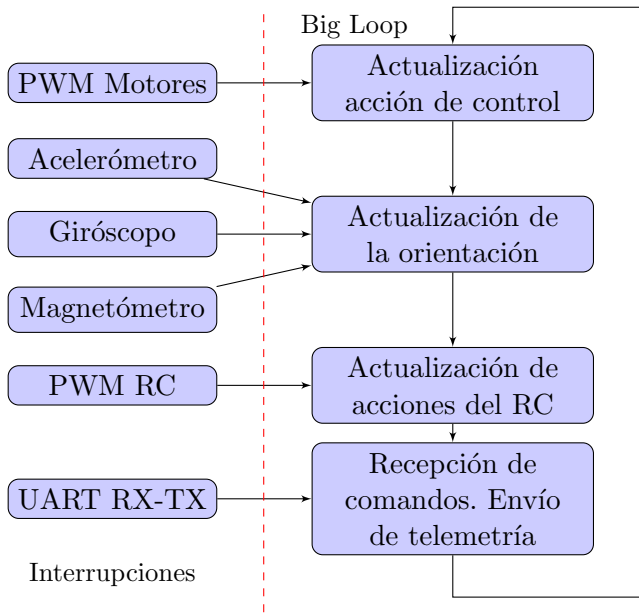


Autopiloto

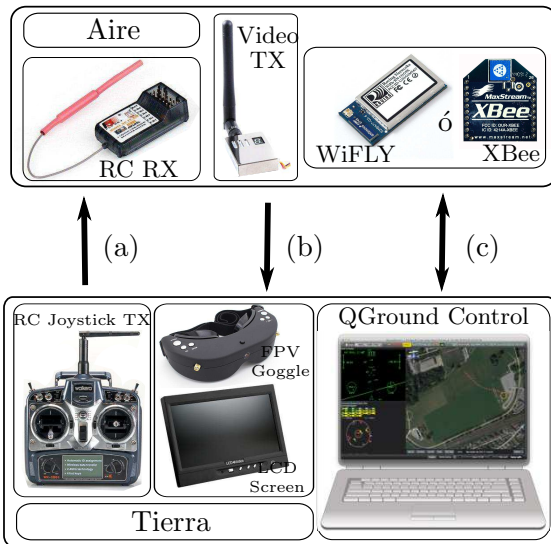
Multicóptero



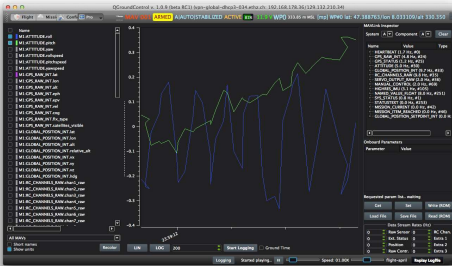
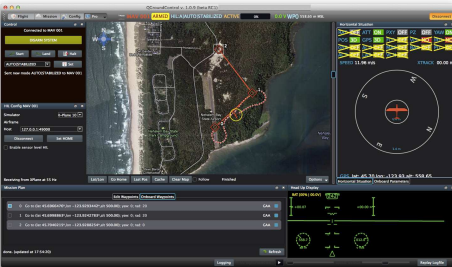
Software



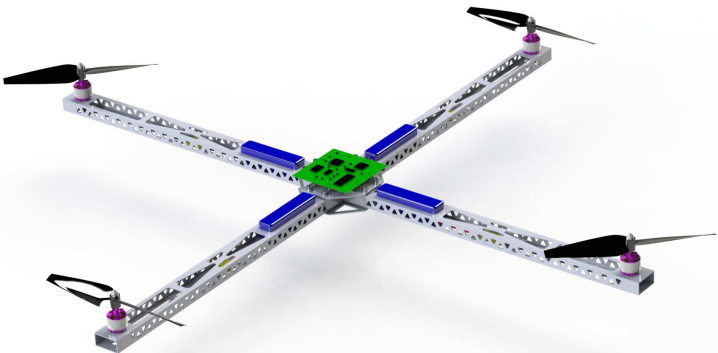
Control de tierra y enlaces



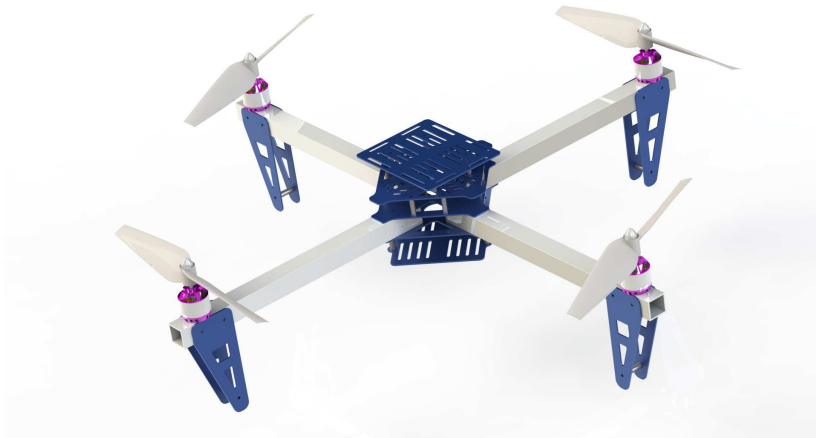
QGroundControl



QA3x1000



QA3Mini



GoingPro



Conclusiones

Conclusiones y Trabajo futuro.

Conclusiones

Conclusiones y Trabajo futuro.

Muchas Gracias.