

Nome Progetto

Quadricopter Driver

Membri del gruppo

Natalia Bernardini

Marco Gaddi

Filippo Grillotti

Descrizione

Lo scopo del progetto è il controllo della stabilità in volo di un quadricottero tramite accelerometro digitale.

Obiettivi

- Creazione di una periferica per il pilotaggio PWM dei motori
- Utilizzo di periferica per la comunicazione seriale con l'accelerometro
- Gestione software della stabilità del quadricottero

Obiettivi aggiuntivi

- Selezione di diverse velocità