

QGroundControl zapewnia pełną kontrolę lotu i konfigurację dla pojazdów napędzanych przez PX4 lub ArduPilot. Program jest otwarto-źródłowy i dostępny na platformach Linux, OS X, Windows, Android i iOS.

Możliwości modyfikacji

QGroundControl posiada architekturę pozwalającą na łatwe modyfikowanie istniejących i dodawanie nowych funkcjonalności. Dokumentacja projektu, w sekcji [Custom Builds](#), zawiera informacje nt. tworzenia własnych wersji programu. W [repozytorium na GitHubie](#) jest udostępniony także przykładowy 'custom build'.

Źródła

Strona projektu: <https://github.com/mavlink/qgroundcontrol>

Dokumentacja: <https://docs.qgroundcontrol.com/master/en/qgc-user-guide/index.html>

Repozytorium GitHub: <https://github.com/mavlink/qgroundcontrol>