基于linux的模型追踪无人机

此项目基于linux操作系统，使用在树莓派平台自主开发无人机飞控，结合无人机飞行原理、组装调试、linux 嵌入式驱动开发及应用编程、自动控制原理、机器视觉等技术。

**硬件部分**

无人机组成

飞行原理

主控--树莓派配置

外设--传感器、执行器选型介绍

**基础软件部分**

飞控算法结构

Linux系统概括

Linux驱动开发

Linux应用编程

Linux下Sbus解析 串级pid 电机分配等细节

**功能部分** ：

定高

定点

避障

模型跟踪 Opencv

功能与飞控对接

**使用及开发调试说明**

使用流程

功能切换

进程通信调参

二次开发接口

………