Block definition diagram

Om een besturing voor de drone te kunnen ontwikkelen is er gekeken naar de specificaties. De drone heeft meerdere soorten sensoren waarmee je de positie uit kan bepalen. De drone bevat ultrasoundsensoren , 3x gyroscopen, 3x accelerometer en magnetometer. De drone bevat een 11 volt accu. Deze drone heeft 4 servo's en 4 rotorbladen. Om de regeling van de drone te realiseren is er een Linux computer aanboord. Deze computer zorgt ervoor dat de servo's goed worden aangestuurd, zodat de drone stabiel kan vliegen. De Linux computer bevat ook een communicatie module waarmee een wifi verbinding kan worden gecreëerd zodat sensor informatie uit de drone kan worden uitgelezen en zo de drone ook te sturen. Om de drone met de pc te verbinden is er een programmeer omgeving nodig op de pc. Deze omgeving is python. In figuur 2 is te zijn waar de drone uit bestaat en is weer gegeven in een block definition diagram.



figuur2. Block definition diagram uav