操作系统Windows10，开发环境Arduino，采用ESP32-WROOM-32系统板。飞行控制系统：MPU6050模块VCC3.3V，通过IIC口连接，SCL接D22引脚，SDA接D21引脚；NRF24L01模块VCC3.3V，通过SPI口连接，CE接D26引脚，CSN接D25引脚，SCK接D18引脚，MOSI接D23引脚，MISO接D19引脚；4个电子调速器3s供电，PWM口分别D32、D35、D27、D13引脚。遥控器：NRF24L01模块VCC3.3V，通过SPI口连接，CE接D26引脚，CSN接D25引脚，SCK接D18引脚，MOSI接D23引脚，MISO接D19引脚；TFT显示屏VCC3.3V，通过SPI口连接，SCL接D14引脚，SDA接D13引脚，RES接D35引脚，DC接D34引脚，CS接D27引脚；摇杆VCC3.3V，X1接D39引脚，Y1接D33引脚，X2接D36引脚，Y2接D32引脚，Z2接D15引脚。