Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	1
2	Theorie 2.1 Funktionsweise eines Quadrocopters 2.2 Was ist ein Regler? 2.2.1 P-Regler 2.2.2 I-Regler 2.2.3 D-Glied 2.2.4 PID-Regler 2.3 Digitaler Low-Pass Filter	2 2 3 3 4 4 4 5
3	Versuchsaufbau 3.1 Quadrocopter 3.1.1 Motoren 3.1.2 Akku	7 7 7 7
	3.2 Der Flightcontroller 3.2.1 Komponenten 3.2.2 Leiterplatte 3.2.3 Programmierung 3.3 Fernbedienung 3.4 Filtersimulation	8 10 14 16 17
4	Versuche	19
5	Ergebnisse	20
6	Diskussion	21
7	Danksagung	21
8	Quellenverzeichnis8.1 Literaturverzeichnis8.2 Abbildungsverzeichnis	22 22 23
9	Anhang 1 QR-Code zum Quellcode	24
10	Anhang 2 Beweis und Auflösung des DLPF	25
11	Anhang 3 Board und Schaltplan	26