**Desenvolvimento de um software para controle de estabilidade de vôo**

Silva, Társis B.1(IC); Barriquello, Carlos H.1(O)

*1Centro de Tecnologia, Universidade Federal de Santa Maria; 2Centro de Tecnologia, Universidade Federal de Santa Maria*

Este trabalho tem por objetivo apresentar o projeto de um software implementado para monitorar e controlar remotamente drones do tipo quadrotores. O *software* é responsável por rotinas de controle de estabilidade, leitura e processamento dos sensores, e comunicação com a estação de solo. Para a estação de solo elaborou-se outro *software*, que recebe e processa a telemetria dos sensores graficamente e envia comandos à aeronave. Incluindo comandos que modifiquem os parâmetros do projeto, fomentando a pesquisa cientifica e tecnológica dos elementos envolvidos (sensores inerciais, comunicação R.F., modelagem de sistemas, etc.). Tais parâmetros foram obtidos através de um conjunto de procedimentos realizados em laboratório e com o auxílio de *softwares* de simulação.

*Trabalho apoiado pelo DEPTO. Eletrônica e Computação*