CAPÍTULO II – Marco Referencial

## Cuadricóptero.

## Motores de corriente continua

## Baterías de Polimero de Litio (LiPo)

## Sensores

## Ultrasonido

## Giroscopio

## Acelerómetro

## Filtro complementario

## Sensores optoacopladores

## Codificadores de rotación

## XBee

## Arduino

## MATLAB

## Teoría de Control.

## Identificación de sistemas

## Observadores

## Algoritmo PID

## Control Inverso Directo

## Redes Neuronales Artificiales

## Perceptrón multicapa