CAPÍTULO V - Resultados

1. Cuadricóptero:
   1. Electrónica:
      1. Módulo de alimentación y control de motores de corriente continua.
      2. Módulo de lógica, sensores y comunicación.
   2. Instrumentación:
      1. Implementación para Arduino de algoritmo para estimación de posición angular del cuadricóptero a partir de mediciones de sensores acelerómetro y giroscopio de tres ejes.
      2. Implementación para Arduino de algoritmo para estimación de altura del cuadricóptero a partir de mediciones de un sensor ultrasónico de distancia.
   3. Sistemas de control
      1. Implementación para Arduino de algoritmos de control de posición angular, velocidad angular y altura del cuadricóptero.
2. Interfaz de comunicación inalámbrica para la obtención y análisis de datos por telemetría.
3. Interfaz de comunicación inalámbrica para la obtención y análisis de datos por telemetría.
4. Aplicación de escritorio, desarrollada para Robot Operating System, que permite comando remoto del cuadricóptero, y graficación de datos obtenidos por telemetría haciendo uso de las interfaces de comunicación inalámbrica desarrolladas.
5. Plataforma de pruebas en tiempo real.
6. Repositorio en GitHub, del cual pueden descargarse todos los documentos, esquemas de circuitos, archivos de código, fotos, y referencias utilizados en el presente trabajo. Los mismos pueden ser descargados, modificados, distribuidos y utilizados libremente, ya que, por decisión de los autores del presente trabajo se encuentran bajo la licencia MIT.