



# Дрон-агроном

## Состав устройства

- ESP32 + Wi-Fi
- Барометр BMP280
- MPU6050
- 4 пары бесколлекторных моторов cESC
- Понижатель напряжения
- Аккумулятор

## Принцип работы

- Сенсоры передают данные на ESP32
- PID-регулятор стабилизирует полёт
- Возможное управление через Wi-Fi

## Используемые технологии

- 3D-моделирование: SolidWorks
- Плата: EasyEDA
- Прошивка: ESP-IDF + сторонние библиотеки

## Отличия проекта

- Простая настройка PID
- Расширяемость (радиосвязь, GPS и др.)



## Авторы

Байдюсенов Тимур Б01-302  
Глисанов Андрей Б01-305  
Ильюшенков Михаил Б01-306

Год 2025

## Цель

создание дрона на ESP32 с возможностью стабилизации.

## Задачи

- Подбор компонентов
- 3D-моделирование и разводка платы
- Разработка ПО
- Калибровка PID

