自动喷洒农药的四旋翼无人机设计

万晨阳 3210105327

该机器人主要包含了以下主要组件和功能模块：

1. 控制中心：负责整个系统的控制和协调，包括与用户的交互和飞行任务的下达。基于传感器数据和导航信息发送电机控制信号，进行飞行控制和路径规划，确保飞机按照指定路线飞行并准确降落。
2. 定位与导航系统：用于获取飞机的当前位置和导航信息，以便准确地飞行和定位。同时集成了导航算法的实现。
3. 传感器系统：包括各种传感器，例如高度传感器、距离传感器、气象传感器等，用于获取环境数据和飞机状态信息。
4. 电机/四旋翼系统：负责提供飞行动力和稳定性，根据飞行控制器的指令控制四个电机的转速和推力。
5. 喷洒装置/系统：集成在飞机上的喷洒设备，通过控制信号实现农药的自动喷洒。

