

## 1. SII 学会を終えて

質問がきた内容を以下に示す。

- ・ UWB モジュールを用いた位置の推定とモーションキャプチャを用いたシステムとの違いは。
- ・ 3 点間の移動する飛行制御を行った際、各目標地点にてクアドロータが揺れる原因は。
- ・ 飛行制御と謳っているにも関わらず、高さ方向における制御は行っていないのか。
- ・ UWB モジュールはどこが造っているのか。

と、多くの質問が来た。皆さん（日本人や多くの外国人）が興味を持って聴いてくれたことに嬉しく感じている。これらの質問は修論発表でも質問が予想されるため、修論発表までに質問内容を整理し、的確に答えられるように準備したい。

## 2. 位置制御結果の真値との比較

以下に以前行った、オプティカルフローセンサも位置制御に組み込んだ位置制御結果のグラフを示す。またステレオカメラを用いて計測した真値も合わせて示す。

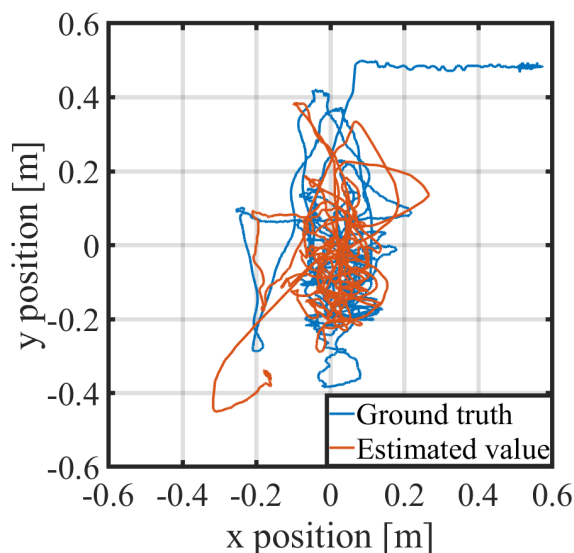


Fig.1: オプティカルフローセンサも制御に組み込んだ際の位置制御結果（真値との比較）

真値には以前にも述べたように 5 Hz にてローパスフィルタを掛けている。図からわかるように真値と推定値でズレが有る。原因はステレオカメラのキャリブレーションの精度の低さ、アンカの取付誤差による推定誤差などが考えられる。

## 3. プロペラの推力測定

田中くんにご協力の下 2 種類のプロペラの推力測定を行った。1 種類はもう片方の約 1.5 倍の推力が発生させることがわかった。飛行実験で用いたのは推力の弱い方であったため、以前に述べたヨー角の回転や制御の不安定さが発生したと考えられる。あとは 4 つのモータの推力も計測し、パワーに差がないことも確認したい。

## 4. 今後の予定

- ・ 修論書く