
Kao što je spomenuto u uvodu ovog rada, cilj je dizajnirati i razviti laboratorijski model letjelice u svrhu testiranja novog koncepta upravljanja zasnovanog na promjeni centra mase letjelice.

Promjena centra mase letjelice postiže se promjenom pozicije pomičnih masa smještenih na krakove letjelice. Ta promjena uzrokuje nastanak momenata kuteva valjanja (*roll*) i poniranja (*pitch*), što zauzvrat služi za kontrolu pozicije letjelice. Grafički prikaz uzroka i posljedice ovog koncepta upravljanja prikazan je slikom ???. Kako bi upravljanje bilo linearno nezavisno, multirotorska letjelica mora biti konstruirana u standardnoj *plus konfiguraciji*. [?]

DODATI SLIKU

Bitno je naglasiti kako se za upravljanje visine letjelice te kuta njezinog zakreta i dalje koristi klasična metoda upravljanja, ona zasnovana na promjeni brzine vrtnje propelera. U nastavku ovog rada glavni će fokus biti na novom konceptu upravljanja.