

完成予想イメージ図

空から阪大を見よう



誰にでも簡単に操縦できる垂直離着陸機を開発



空中散歩

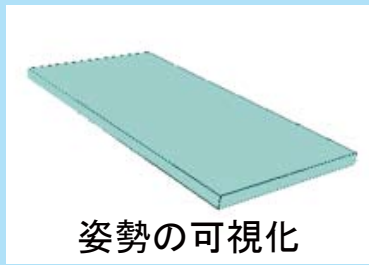
カメラを搭載し、無線で映像を送信できます。

姿勢情報演算基板の試作



センサー情報取得回路

複数のセンサーから情報を収集し、姿勢を算出します。



姿勢の可視化



簡単に操縦できる

コンピューターが操縦をアシスト。細かい動きは自動で補助してくれます。

推力制御回路の試作



制御回路

算出した姿勢情報を基に、コンピューターが各プロペラの推力を自動調整



推力試験