

Taller:

Simulación numérica y control de un dron (Dr. Héctor Becerra)

Resumen:

Se proporcionará un programa base que implementa parte del modelo matemático de un dron de cuatro rotores (cuadricóptero) y se trabajará en completarlo para contar con una simulación numérica con la que, mediante una interfaz gráfica, se mostrará el movimiento del dron. Una vez que se tenga la simulación completa se implementarán algunas funciones de control del dron.

Requisitos:

Conocimientos básicos de programación, se utilizará Matlab y Simulink, ayuda estar familiarizado con el entorno de programación pero no es indispensable.