

- ④ 元器件的轻型化和系统集成度的提高：这样可以减轻飞行器自身重量，减少能源消耗，所以需要采用体积小，质量轻的元器件，并尽最大可能提高系统集成度。

总结一年多以来的工作，本课题主要的创新点有：

- ① 对四桨碟形飞行器空气动力学作了理论性的初步探讨；
- ② 初步设计了四桨碟形飞行器控制率；
- ③ 研制了四桨碟形飞行器半自主飞行控制系统样机，并完成试飞工作；

本章小结

本章首先介绍了碟形飞行器的发展现状，并对飞行控制系统做了一个简要介绍，最后介绍了本课题的主要研究内容、关键技术和创新点。