

□□□□

3D 1.4 □□□ 360□ □□□ □□  
□□ □□□□ □□ 2. □□ □ (6)□ □□□ □□□  
□□ □□□□□ 3.with □□□□ □ □□  
4.with □□□ □□ □□□ □□!  
□□ & A□ □□ 5.suitable; □□ □□

□□□

- \* □□ : ABS
- \* □□ : □□ / □□□
- \* □□ □□ □□ : 7.4 \* 7.4 \* 3.3cm
- \* □□ : 4 □□
- \* □□ : □ / □□, □□□ / □□, □□ / □□□, □□□□ □□□ □□ / □□□□ □□
- \* □□□ □□□ : □
- \* □□ □□ □□□ : 2.4
- \* □□ □□ □□ : □ 60metres
- \* □□ □□□ : 7.4V 250mAh □□ □□ □□□
- \* □□□□□ □□□ : 6 × 1.5V AA □□□ (□□□□ □□)
- \* □□ □□ : □ 40-50□
- \* □□ □□ : □ 6 ~ 7 □
- \* □□□ □□ : 14 □ □□

□□□ □□

- \* 1 □ V252 □□ □□
- \* 1 □ □□□ (V212 □ V202□ □□)
- \* 1 \* □□□
- \* 1 \* □□□
- \* 4 × □□□□











FIG. 2. QUADROPTER WITH ABB, MANIPULATOR, AIRFRAME, 2015, 1:10



