

## ÖSSZEFOGLALÓ

**Steib Gábor**

**Gábor Dénes Főiskola, mérnökinformatikus szak, III. évfolyam**

Konzulens: Berez Antónia, Dr. Szász Gábor  
**főiskolai adjunktus, főiskolai tanár**

### NÉGYLÁBÚ FÖLDI DRÓN TERVEZÉSE

A dolgozat egy „négy lábú” drón prototípusának mechanikai és programszintű tervét dokumentálja. A drón célja összetett mozgás kivitelezése a földön. Légi társaihoz hasonlóan programozottan irányítható.

A dolgozattal kapcsolatban végzett munka eredménye, hogy a prototípus megalkotási folyamatának főbb problémáira megoldás születik. Az egyik legnyilvánvalóbb kihívás a kerekeket hajtó és mozgató motorok szabályzásának matematikai koordinációja.

A terv alapján megalkotandó földi drón számos gyakorlati területen alkalmazható.

## **ABSTRACT**

**Steib Gábor**

**Dennis Gabor College, engineer informatics, IIIrd year**

Konzulens: Berecz Antónia, Dr. Gábor Szász

**College senior lecturer, college professor**

### **PLANNING OF FOURLEGD LAND-DRONE**

The paper documents a mechanical and program-level plan of a prototype of a "fourlegged" dron. The drone is designed to carry out complex movements on the ground. It can be programmed as programmed by air companions.

The result of the paperwork is that the main problems of the prototype process are solved. One of the most obvious challenges is the mathematical coordination of the regulation of wheels driving and moving motors.

The land-drone created follow the plan can be applied in a number of practical areas.