

รายการสัญลักษณ์

a	=	ค่าน้ำหนัก
b	=	ค่าสัมประสิทธิ์ของแรงผลัก
d	=	ค่าสัมประสิทธิ์ของแรงดึง
f_i	=	ค่าแรงยกของมอเตอร์
I_{xx}	=	ค่าความเฉื่อยรอบแกน x
I_{yy}	=	ค่าความเฉื่อยรอบแกน y
I_{zz}	=	ค่าความเฉื่อยรอบแกน z
j_r	=	ความเฉื่อยของใบพัด
g	=	ค่าแรงโน้มถ่วงของโลก
L	=	ค่าความยาวระหว่างมอเตอร์ทั้งสองในแกนเดียวกัน
m	=	ค่าน้ำหนักของหุ่นยนต์สี่ใบพัด
x	=	ค่าระยะทางในแกน x
y	=	ค่าระยะทางในแกน y
z	=	ค่าระยะทางในแกน z
ϕ	=	ค่ามุม Roll
θ	=	ค่ามุม Pitch
θ_a	=	ค่าเอาต์พุตจากตัวตรวจวัดความเร่ง
θ_g	=	ค่าเอาต์พุตจากตัวตรวจวัดความเร็วเชิงมุม
ψ	=	ค่ามุม Yaw
Ω_i	=	ค่าความเร็วใบพัด