

به نام خدا

هدایت خودکار ربات های پرنده

جلسه دوم: چرا کوادروتور

تصور کنید که یک دوربین پرنده دارید ، با آن چه کار خواهید کرد؟؟



- مأموریت های جست و جو و نجات



- بازرسی ساختمان ها پس از زلزله



- بازرسی سقف ساختمان ها

- بازرسی پل ها

- کشاورزی اصولی / کشاورزی از راه دور!





- نقشه برداری ساختمان

- معماری



- نقل و انتقال





همان طور که دیدید ، کوادروتور ها کاربرد ها و قابلیت های تجاری فراوانی دارند.

یکی از مشکل های استفاده از کوادروتور ها کنترل و خلبانی مشکل آن ها توسط انسان می باشد . این مشکل یکی از انگیزه های ما برای خودمختار و اتوماتیک کردن کوادروتور ها می باشد.

سطوح خود مختاری کوادروتور ها به صورت زیر است :

- پرواز دستی (نگرش اتوماتیک)
- نیمه مستقل (کنترل ارتفاع ، کنترل موقعیت ، نشست و برخاست اتوماتیک ، دوری از موانع و ...)
- استقلال کامل (ناوبری نقطه به نقطه ، برنامه ریزی مسیر ، اکتشاف ، تعقیب یک فرد خاص و ...)

پایان جلسه دوم

WWW.AVATROBO.IR

تهیه کننده آرش روشنی

پخش این جلسه های آموزشی در سایت های مختلف به شرط عدم دست کاری (حفظ منبع انتشار) بلامانع می باشد.