

Предложение проекта: БПЛА для дистанционного сбора данных самолётного типа

1 Команда

Сударкин Руслан Б03-404 sudarkin.rg@phystech.edu

Лобанов Сергей Владимирович Б03-404 lobanov.sv@phystech.edu

Дынникова Катерина Ивановна Б03-403 dynnikova.ki@phystech.edu

2 Цель проекта

Создать БПЛА самолётного типа для дистанционного сбора данных с возможностью поднятия на высоту до 100м, временем бесперебойной работы не менее 20 минут с обеспечением связи с управляющим.

3 Задачи проекта

- 1) Отбор и приобретение необходимых материалов и компонентов
- 2) Установка на БПЛА датчиков с возможностью автономного сбора данных
- 3) Компоновка изделия
- 4) Проведение тестовых запусков

4 Существующие аналоги

<https://www.colorado.edu/recuv/facilities/unmanned-systems>

- 1) DataHowk
- 2) Tempest
- 3) Skywalker

5 Эскиз проекта

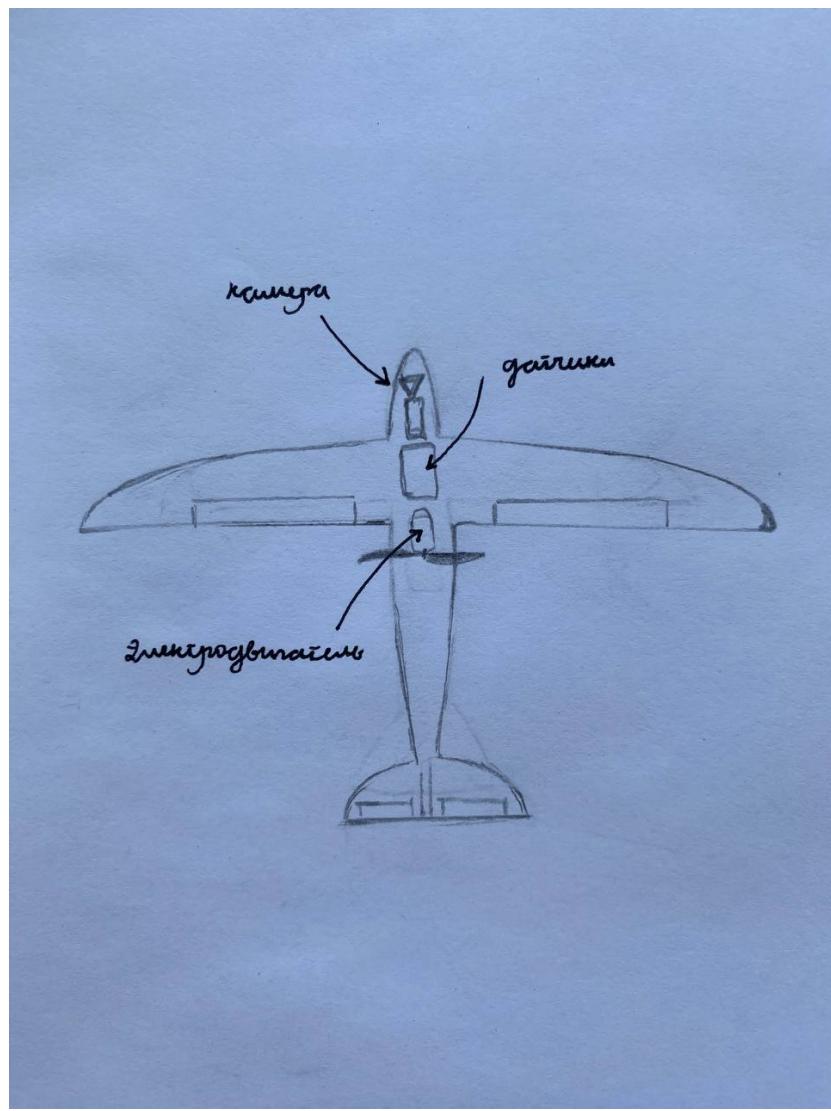


Рис. 1: вот он, наш самолётик

6 Элементная база

- 1) электродвигатель
- 2) полётный контроллер
- 3) датчики
- 4) корпус
- 5) arduino с сопроводительной электроникой
- 6) FPV-система
- 7) аппаратура управления