

Forprojekt Quadrocopter-tracking

Rasmus Bækgaard
Rasmus Berg Kloster

3. juni 2013

Indhold

1 Opgavebeskrivelse	2
2 Udkast til kravspecifikation	3
3 Projektplan	4
3.1 Undersøgelser af tilsvarende projekter og relevant litteratur	4
3.2 Forventet arbejdssted og tid	4
4 Konklusion på det indledende arbejde med forprojektet	5

Kapitel 1

Opgavebeskrivelse

Projektet vil bestå i, at få en quadrocopter, af typen AeroQuad Cyclone, til autonomt at flyve imellem 3 waypoints, udstyret med en sender og en FM-trasmitter hver. Quadrocopteren udstyres med en sender, der kan kobles på de 3 objekter, samt 3 FM-modtagere, der kan triangulere hvor ét af de 3 waypoints står. Quadrocopteren skal således flyve til det aktive waypoint og ved ankomst flyve til det næste objekt.

For at quadrocopteren ikke støder ind i objekter på sin vej, udstyres den med 3 sonar sendere, der kan detektere forhindringer foran den, samt en sonar under den, således den ikke rammer jorden.

Kapitel 2

Udkast til kravspecifikation

Kapitel 3

Projektplan

3.1 Undersøgelser af tilsvarende projekter og relevant litteratur

3.2 Forventet arbejdssted og tid

Kapitel 4

Konklusion på det indledende arbejde med forprojektet