

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI PADOVA

DIPARTIMENTO DI INGEGNERIA INDUSTRIALE

CORSO DI LAUREA IN  
INGEGNERIA AEROSPAZIALE

TESI DI LAUREA

# Raccolta e analisi dei dati di volo per un velivolo a controllo remoto

*Relatore:*  
PROF. FRANCESCO PICANO

*Laureando:*  
EMANUELE CASON  
1219779

Anno Accademico 2022/2023

# Introduzione

Nell'ambito del progetto LiftUp del Dipartimento di Ingegneria Industriale, per la partecipazione all'Air Cargo Challenge 2022, è stato progettato e costruito un velivolo a controllo remoto, candidato poi dal nostro team alla competizione. Tutto il processo di progettazione e realizzazione del drone, di seguito denominato UAS (Unmanned Aerial System), secondo la nomenclatura adottata dal legislatore europeo, si è basato sul regolamento di gara, e in particolare sui requisiti di sistema e sui criteri di attribuzione del punteggio. Di tali criteri, la porzione più rilevante è stata dedicata dalla giuria alle prestazioni in volo dell'aeromobile.

Ne è nata la necessità di disporre di un sistema di registrazione e trasmissione dei dati di volo dei sensori, con molteplici importanti finalità, tra cui:

- Valutare le prestazioni durante il collaudo.
- Individuare le migliori condizioni di manovra.
- Prevedere i punteggi conseguenti alle singole esercitazioni di preparazione svolte nei mesi precedenti alla gara.
- Verificare l'accettabilità delle approssimazioni, delle relazioni analitiche e dei processi iterativi adottati durante i processi di dimensionamento e design preliminare del velivolo.

A seguito di varie valutazioni sulla possibilità di acquistare sistemi di telemetria già pronti all'uso, si è optato per progettare, sviluppare e integrare un modulo specifico da zero, al fine di avere maggiore controllo sulle sue caratteristiche, migliore comprensione del funzionamento e maggiore possibilità di intervento (ad esempio reiterandone il design per ridurre la massa, ottimizzando la trasmissione e la visualizzazione dei dati, *eccetera*) in base alle necessità emergenti, anche nell'ottica di disporre di un sistema comodo da implementare nei velivoli che verranno sviluppati in futuro.

Anche in termini di costi tale scelta risulta molto vantaggiosa: un sistema pre-fabbricato infatti richiede l'acquisto di sensori e componenti aggiuntivi compatibili, spesso limitando la scelta ad un marchio unico e con protocolli non open-source. Al contrario, nel sistema progettato è stato possibile considerare un trade-off per ogni componente e sensore, scegliendo quello più

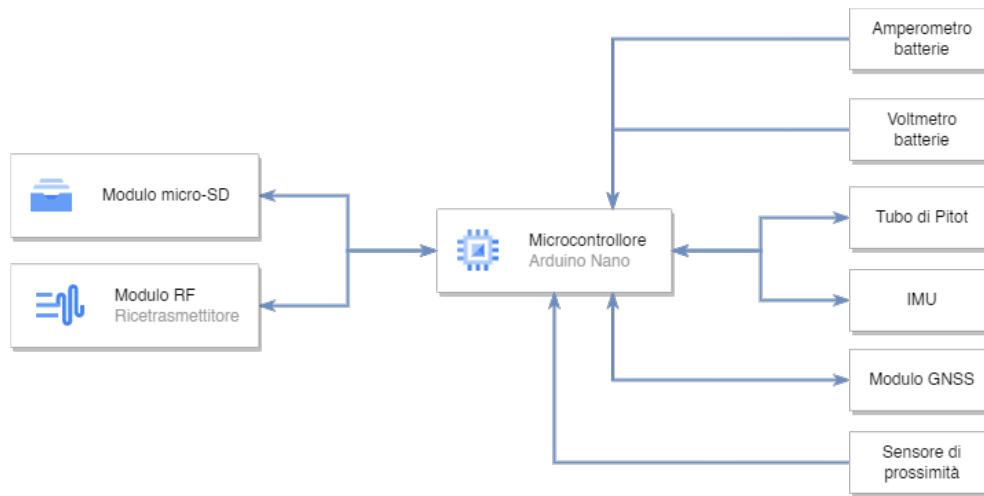
conveniente in termini di prezzo e prestazioni, anche affidandosi a produttori diversi.

## Struttura del sistema di telemetria

In linea generale, il sistema è stato articolato in due nodi. Uno installato a bordo del velivolo e l'altro complementare, parte di una stazione di terra.

### Modulo lato velivolo

Il modulo a bordo del velivolo è stato progettato con un'architettura centralizzata. Il microcontrollore, nello specifico Arduino Nano, interroga i sensori installati e per mezzo di un modulo dotato di slot micro-SD ne memorizza i valori in un file creato appositamente sulla scheda inserita. Simultaneamente, gli stessi dati vengono trasmessi a terra per mezzo di un componente rice-trasmittitore alla frequenza di 2.4 GHz. Lo stesso componente, riceve eventuali comandi (ad esempio per avviare la registrazione dei dati, o per calibrare la IMU) dalla stazione di terra, e li inoltra al microcontrollore perché vengano eseguiti. Il sistema assume dunque l'architettura seguente:



## Bibliografia

- [1] *Air Cargo Challenge 2022 - Participation handbook.*