**無人機手勢辨識飛行**

指導教授:

陸子強教授

專題學生:

資工3B 410907452 李元喬

[s1090745@gm.pu.edu.tw](mailto:s1090745@gm.pu.edu.tw)

資工3B 410900612 葉韋辰

[s1090061@gm.pu.edu.tw](mailto:s1090061@gm.pu.edu.tw)

**中華民國一一二年三月**

**摘要:**

**希望可以用手勢來控制無人機飛行，增加操控靈活度**

**進行方法及步驟:**

用Jetson xiaver導入模型，將模型連接於Pixhawk上，間接控制無人機進行手勢辨別，以達到操控無人機的目的。同時利用MissionPlanner隨時監控無人機的機體狀態，以及設定飛行模型。

**設備需求:**

硬體**:** NVIDIA Jetson Xavier、Pixhawk、無人機

軟體:mavlink、dronekit

**經費預算需求表** (執行中所需之經費項目單價明細)

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 項 目 名 稱 | 說 明 | 單位 | 數 量 | 單 價 | 小 計 | 備 註 |
| 台幣(元) | 台幣(元) |
| 無人機 | 專案之進行 | 部 | 1 | 10000 | 10000 | 由系上實驗室提供 |
| 電腦螢幕 | 專案之進行 | 部 | 1 | 2000 | 2000 | 由系上實驗室提供 |
| 攝像頭 | 專案之進行 | 部 | 1 | 6200 | 6200 | 由系上實驗室提供 |
| Jetson Xavier | 專案之進行 | 部 | 1 | 72000 | 72000 | 由系上實驗室提供 |
| AT9S遙控器 | 專案之進行 | 部 | 1 | 3000 | 3000 | 由系上實驗室提供 |
| Micro SD卡 | 專案之進行 | 部 | 1 | 500 | 500 | 由系上實驗室提供 |

共計 93700

**工作分配 :**

軟體組:李元喬

硬體組:葉韋辰

預期完成之工作項目及具體成果

本專題目標無人機能夠辨識手勢的動作來控制飛行