TRƯỜNG ĐẠI HỌC BÁCH ĐÀ NẴNG CỘNG HÒA XÃ HỘI CHỦ NGHĨA VIỆT NAM

KHOA CƠ KHÍ Độc lập – Tự do – Hạnh phúc

-------- --------

*Đà Nẵng, ngày 4 tháng 3 năm 2022*

**KẾ HOẠCH THỰC HIỆN ĐỒ ÁN HỆ THỐNG CƠ ĐIỆN TỬ**

Thời gian thực hiện:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Tuần học kỳ** | **Nội dung** | **Ghi chú** |
| Tuần 28  (11/2) | Giới thiệu và chia nhóm | Nhóm gồm hai thành viên: Từ Quang Đức và Nguyễn Văn Thọ |
| Tuần 29  (11/2 – 17/2) | Chọn đề tài đồ án và triển khai ý tưởng | Đề tài và ý tưởng của nhóm: Thiết kế và chế tạo Quadcopter.  Mục tiêu của đề tài: Ổn định độ cao, ổn định theo phương ngang, ổn được vị trí, sử dụng cảm biến Lidar để tránh vật cản. |
| Tuần 30  (17/2 – 25/2) | Thiết kế mạch | Thiết kế mạch tay cầm điều khiển Quadcopter và thiết kế mạch cho Quadcopter. Thiết kế mạch trên phần mềm Altium và sủa dụng vi điều khiển STM32. |
| Tuần 31  (25/2 – 4/3) | Thiết kế khung cơ khí và tính toán | Lựa chọn khung cơ khí và chọn vật liệu là nhựa PVC. Chọn cảm biến: GY86, MS5611, Lidar, NRF24L01.  Tính toán chọn động cơ Sunnsky X2216-9 1100kv và ESC.  Qua tính toán và chọn thiết bị Quadcopter có thể mạng vật khoảng 3kg. |