

عنوان مقاله:

ساخت سیستم پروازی 4ملخه -کوادراتور RAN

محل انتشار:

همایش یافته های نوین در هوافضا و علوم وابسته (سال: 1394)

تعداد صفحات اصل مقاله: 16

نویسندگان:

امیررضا سیفی - دانشجوی کارشناسی برق-قدرت، دانشگاه آزاد اسلامی واحد رشت

سیدجواد موسوی - استادیار گروه فیزیک، دانشگاه آزاد اسلامی واحد رشت

سیدعلی رسولی - دانشجوی کارشناسی برق-قدرت، دانشگاه آزاد اسلامی واحد رشت

نیما خدابخش - دانشجوی کارشناسی برق-الکترونیک، دانشگاه آزاد اسلامی واحد رشت

خلاصه مقاله:

این پژوهش با هدف ساخت سیستم پروازی 4موتوره با قابلیت های پرواز استیبل، ارسال تصویر به صورت زنده، عکس برداری و فیلم برداری هوایی، حداکثر 20 دقیقه پرواز، پرواز در شب، حرکت در تمام جهات، در سطح سبک ترین پرنده های روز، در ابعاد بسیار کوچک جهت عبور از موانع دشوار و در قسمت نوآوری حمل محموله های پستی به همراه تشخیص فرد تحویل گیرنده، تحویل محموله در کمترین و ناهموارترین مکان ممکن و حمله بسته پستی تا 0.5 40 گرم است. (این موارد فوق در شعاع 500 متر پاسخ گو است) نوع پژوهش کاربردی است. در این پژوهش از یک نوآوری و مقایسه توانایی این سیستم با سیستم های دیگر است. فرضیه های پژوهش بر اساس قابلیت های سیستم است. جامعه آماری آن محدود به برخی از دانشگاه ها است. نتایج با تست های پروازی متمادی هم از لحاظ نظری و هم از لحاظ عملی به دست آمده است.

کلمات کلیدی:

حمل محموله پستی، عکس برداری هوایی، فیلم برداری هوایی، کوادراتور

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/441621>

