



非對稱型多旋翼飛行載具與地面導控站

發明人：鄒杰炯、鄭瑞鋒

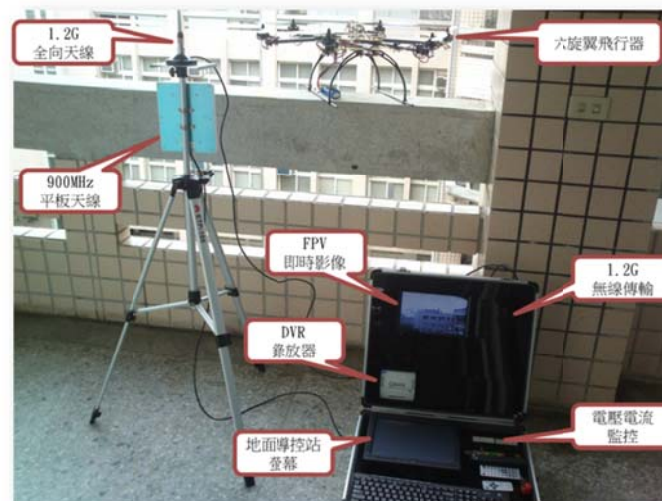
技術內容

無人飛行載具 UAV (Unmanned Aerial Vehicle) 的發展已有多年，而近年來又以多旋翼垂直升降無人飛行載具 (Multi-Rotor Vertical Take-Off and Landing Unmanned Aerial Vehicle) 的發展最為蓬勃迅速，而其飛行姿態的數學方程式也已被一些學者所提出並加以驗證。發展至今，多旋翼垂直升降無人飛行載具已經是一種能夠穩定飛行的無人飛行載具之一。

本作品研製了一部非對稱型四旋翼 (Flying bat) 與六旋翼 (Flyduspider) 的飛行載具，它有頭向辨識容易與承載空間大等優點，在研製過程中也針對選用不同的馬達與螺旋槳進行模擬與實驗，以找出效率高、省電、續航力長之搭配。六旋翼製作完成後也進行了許多是內或戶外的實驗測試，例如：在萬向平台上測試姿態平衡與參數調整、戶外飛行之功能測試等。

本作品也研製了一部可攜式地面導控站 (Ground Control Station)，結合地面導控站的遠端遙控，在多旋翼無人飛行載具執行任務時，可即時顯示多旋翼的姿態、位置、空拍影像及感測器資訊等。

技術圖片



聯絡窗口：國立虎尾科技大學 智財技轉組 王偉儒

聯絡電話：05-6315561

網址：<http://nfu-test.eipm.com.tw/index.asp>