



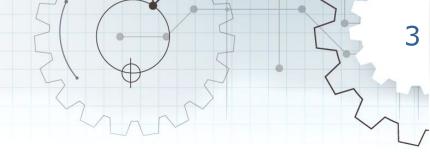
Автор проекта:

Кажаев Матвей Сергеевич МАОУ «СОШ №10», 8А класс

Руководитель проекта:

Сидоров Роман Игоревич Преподаватель РЦДОД «Кванториум Саранск, Аэроквантум»





Цель работы:

Разработать стенд для испытания подъемной силы моторов, применяемых для сборки квадрокоптеров и других беспилотных летательных аппаратов (БПЛА)

Область применения:

Пилоты БПЛА, сервисные центры по ремонту БПЛА, конструкторы, занимающиеся разработкой и испытанием дронов.



Использованные компоненты:



Пропеллеры



Преобразователь $BEC \ 5V \ 3A$



Электродвигатель бесколлекторный



Аккумуляторная батарея



Регулятор оборотов



Радиаппаратура

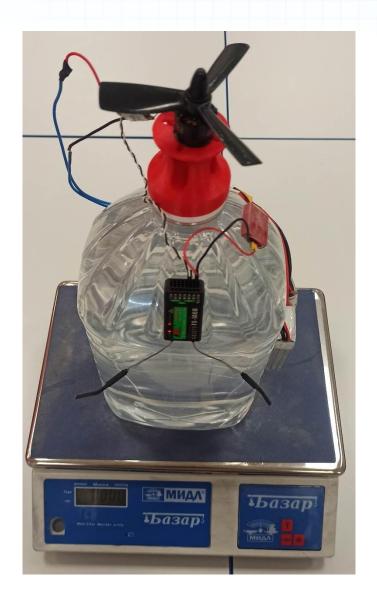




Для крепления мотора к утяжелителю была разработана деталь для крепления к утяжелителю



Общий вид сборки



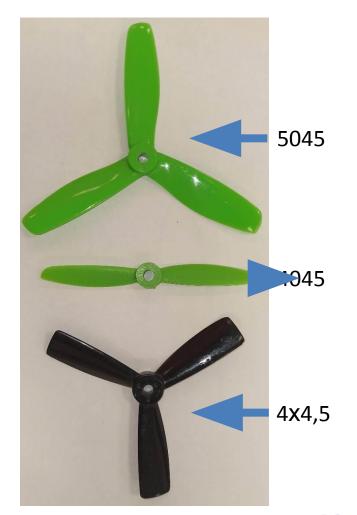




Примеры коммерческих устройств Стоимость 6-15 тыс. руб.

Результаты тестирования

Аккум улято р	Двигатель	Пропелле р	Подъемна я сила
11.1V 1300 mAh	BX1806-2300K	4045	62г
		4x4,5	110Γ
		5045	136г
	BR2204v-2300	4045	56г
		4x4,5	116г
		5045	140Γ





Выводы:

- •Представленный стенд для испытания подъемной силы моторов, выполняет поставленную цель и определяет подъемную силу двигателя.
- •Система выполнена с минимальными вложениями (большая часть оснастки есть у каждого пилота БПЛА)
- •Спроектирован и изготовлен узел крепления мотора к утяжелителю.

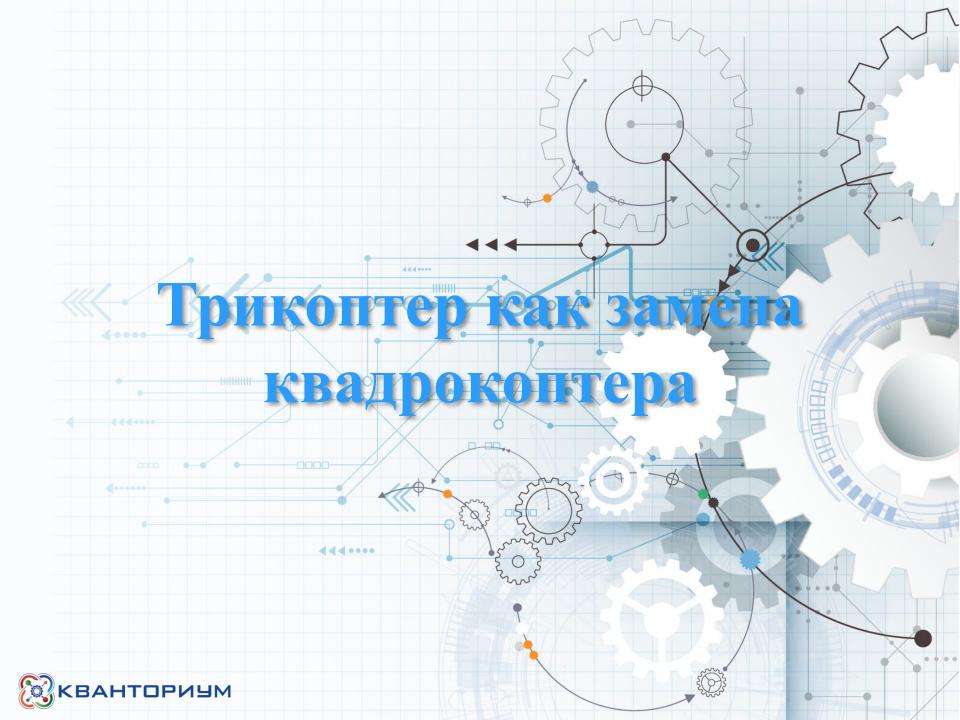
Перспективы:

- •Можно установить тахометр и проводить подсчет числа оборотов двигателя.
- •Дополнительно в электрическую цепь можно установить измерительную аппаратуру которая будет показывать напряжение и потребляемый ток на двигателе в разных режимах работы.

Достижения:

•Первое место на республиканском конкурсе научно-технического творчества на приз Главы Республики Мордовия





3

Цель работы:

Разработать конструкцию трикоптера, испытать летные характеристики и наглядно продемонстрировать преимущества над четырехосевыми летательными аппаратами

Область применения:

Пилоты БПЛА, сервисные центры по ремонту БПЛА, конструкторы, занимающиеся разработкой и испытанием дронов.







Трикоптер	Квадрокоптер

Универсальность. Можно использовать на улице или в помещении.

Сопротивляемость. Отличная сопротивляемость ветру.

Флипы, сальто и прочие фигуры высшего пилотажа, а также интеллектуальные режимы пилотирования.

Преимущества

Маневренность, как у вертолета.

Простая конструкция. Симметричное расположение моторов.

Небольшой вес сравнительно с квадрокоптерами и гексакоптерами.

Стабильный полет. Надежность конструкции, симметрия в расположении моторов и аертикальный поток воздуха при взлете и посадке.

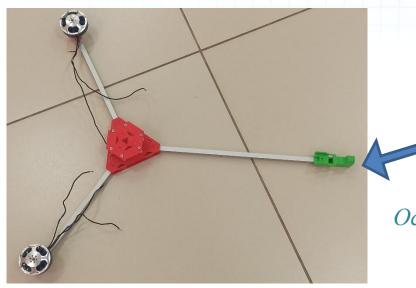
Продолжительный полет в сравнении с аналогичными четырех- и более роторными моделями.

Недостатки

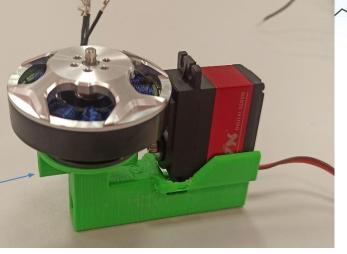
Ненадежный полет. Если выходит из строя один мотор, аппарат немедленно падает камнем на землю и ничто его не остановит.

Непродолжительный полет. 4 двигателя, 4 регулятора потребляют больше заряда аккумулятора.

Общий вид сборки

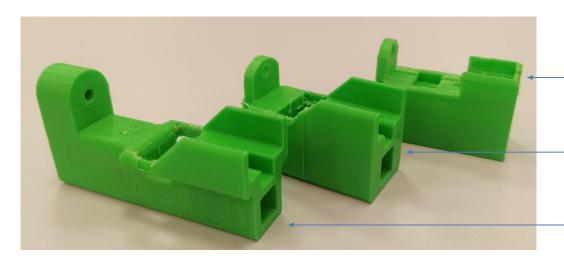


Ось поворота



Крепление третьего поворотного мотора





1. Первый вариант крепления

(недостаточно места под сервопривод)

____ 2. Второй Вариант (Ослаблена поворотная ось мотора)

3. Третий вариант (оптимальный)





Выводы:

- •Спроектирована и произведена рама квадрокоптера
- •Установлены крепления под головные (передние) моторы
- •Спроектирована и произведена система поворотного механизма хвостового (третьего) мотора
- •Предстоит к сборке подключение системы управления (полетный контроллер, регуляторы и система связи.



9

Спасибо за внимание!

