教育部112年度中小學科學教育計畫專案

期末報告大綱

計畫編號:3-5

計畫名稱:認識無人機

主 持 人:黃詩翔、周昇鴻

執行單位:國立中興大學附屬高級中學

壹、計畫目的及內容:

無人機是指常見的四軸(六軸)飛行器,廣泛應用在國防科技、科學測量、搜索救援。以六軸飛行器為例,需搭配飛控程式 Mission Planner 與天線,可記錄從起飛、滯空、繞圈轉彎包含 GPS、電流、功率動力輸出各項飛航數據,執行遙控器上升、下降、旋轉、前進、後退、向左、向右指令。

我們不是購買現成的,而是教高中生從組裝六軸飛行器開始,必須購買以下的零件 (圖01~18),以無人機最重要的動力零件是鋰聚充電電池、直流無刷馬達、螺旋槳為例, 網路有很多規格、材質應如何挑選?才能讓六軸飛行器起飛升空,引發學生飛行夢想, 做進一步的動力機械的科學研究。

興大附中物理教師<u>黃詩翔</u>曾經擔任103~105年中小學科學教育計畫主持人,也擔任 106~111年高中優質化-子計畫《動手玩物理》負責人,擅長科學教育與課程設計,邀請 同校<u>周昇鴻</u>教官為「協同研究人員」,<u>周昇鴻</u>教官任教國防科技,高一多元選修開設 《認識無人飛行器》,有多年組裝實作六軸飛行器經驗,擬合作以《認識無人機》申請 112年中小學科學教育計畫,以利發展本校特色課程,設計實驗作為教學與科學研究。

貳、 研究方法及步驟:

一 、訓練學生認識儀器(如下圖),組裝儀器,說明測量數據





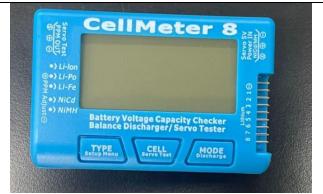


↑圖 01:自組六軸無人機:規格 F550, 軸距 550mm,整機含電池重量 1800 公克 重



↑圖03:拉力測試儀 MT10 PRO:可數位 顯示拉力、輸入功率、電流

↑圖02:數位可調電源供應器:輸入電 壓:AC:110-220V,輸出電壓:DC:0-24V 20A,額定功率:480W,連接拉力測試儀



↑圖04: 舵機測試儀 CellMeter8: 提供馬達 PPM 訊號改變轉速



↑圖05: 2212馬達 (高轉速920KV): 直徑 22mm 高度12mm



↑圖06: 2216馬達 (低轉速640KV):直徑 22mm 高度16mm



↑圖07:9450-DJI 自鎖漿,長度9.4英吋,螺距5.0英吋,2212馬達專用



↑ 圖08:9450-碳纖維自鎖漿,長度9.4英吋,螺 距5.0英吋,2212馬達專用



↑圖09:1045-銀燕漿,長度10.0英吋,螺 距4.5英吋,2212馬達專用



↑圖10:9047-APC 螺旋槳,長度9.0英吋,螺距4.7英吋,2212馬達專用

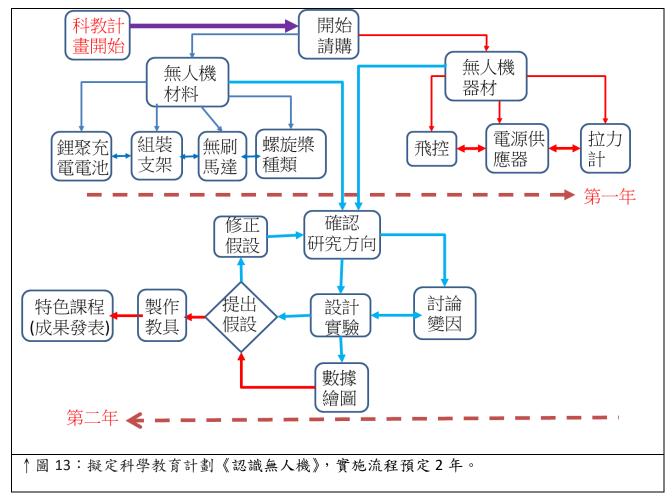


↑圖11:5200mAh 35C 4S 鋰聚電池

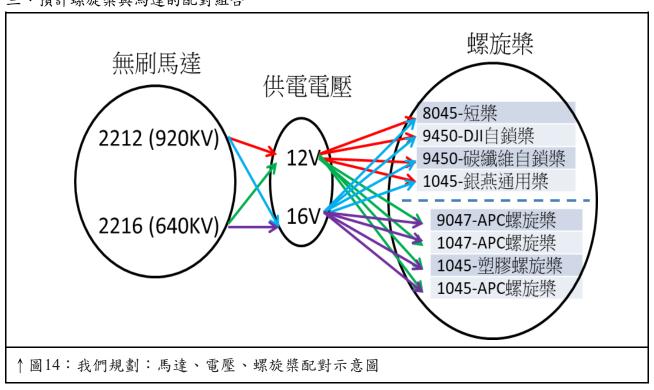


↑ 圖12:5200mAh 35C 3S 鋰聚電池

二、科教計畫流程



三、預計螺旋漿與馬達的配對組合

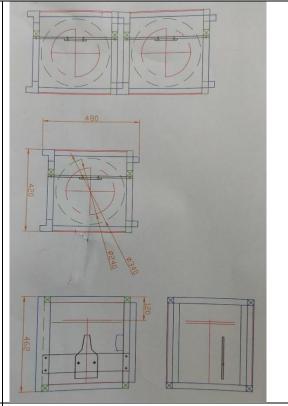


參、目前研究成果:

一、從紙上作業設計《拉力測試儀》,確定研究方向。



↑圖15:電源供應器連接數位電表、舵機測試 儀,驅動無刷馬達,使螺旋槳旋轉,產生氣流往 下壓,磅秤讀出拉力。



↑圖16:《拉力測試儀》的三視圖:外框為鋁支架,

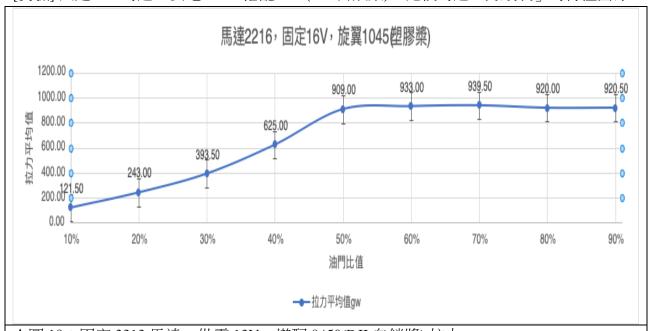
二、先完成2組拉力計測試儀如下圖,確定可測量拉力、電流、輸入電壓。

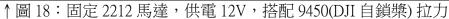


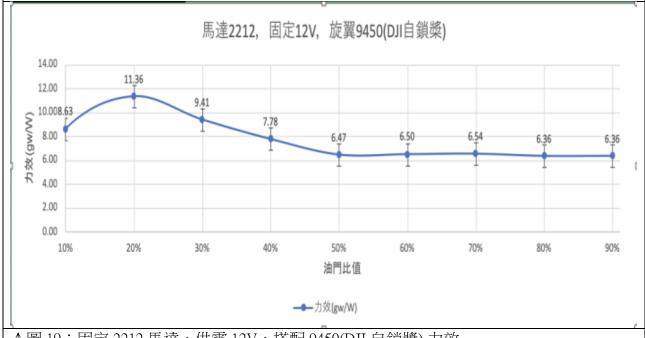
↑圖 17:將拉力計固定於中間支架,前、後面用透明壓克力,方便於觀察記錄馬達各項數據,左、右面為金屬網,空氣可左右對流

肆、目前完成進度

[實驗] 固定2212馬達,供電12V,搭配9450(DJI 自鎖漿),比較馬達「力效表」的特性曲線:



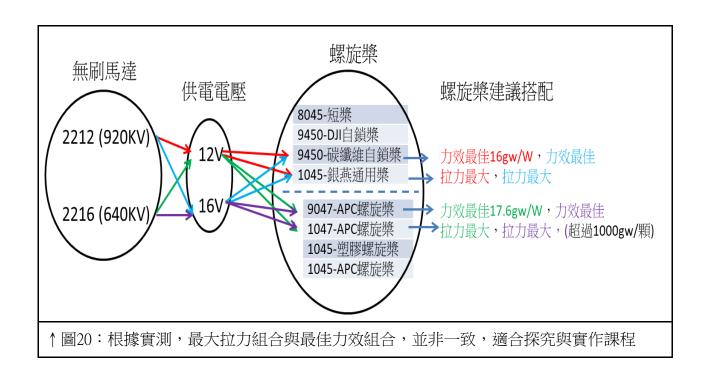




↑圖 19: 固定 2212 馬達,供電 12V,搭配 9450(DJI 自鎖槳) 力效

伍、預定完成進度

一、最好能製作至少9組《拉力測試儀》,能完成6堂課的探究與實作課程。



陸、討論與建議(含遭遇之困難與解決方法)

本計畫《認識無人機》從無到有,從組裝無人機,試飛若操作不慎很容易墜毀,必 須累積經驗研究 Mission Planner,是漫長過程。

為了增進學生學習無人機飛行,我們規劃2年科學教育計畫,先研究螺旋槳與馬達的動力輸出,再完成探究與實作的課程設計,面臨以下困難與解決之法。

| 項 | 遭遇困難 | 說明 | 解決辦法 |
|---|-------|-----------------|------------------|
| 目 | | | |
| 1 | 經費不足 | 無人機需要大量材料,必須組裝9 | 擬實施物理與國防科技的雙語 |
| | | 組《拉力測試儀》滿足探究與實作 | 實驗課程,爭取更多經費。 |
| | | 課程。 | |
| 2 | 課程難配 | 參與學生為高一多元選修,到高二 | 對象改為高三學生,課程精簡 |
| | 合,人數不 | 沒有相關課程難以延續。 | 為 4~6 堂課,作為歷程檔案。 |
| | 足 | | |
| 3 | 要戶外試 | 無人機就是要試飛完成空拍。如果 | 教師利用課餘時間培訓學生試 |
| | 飛? | 學生訓練不足,試飛就是災難。 | 飛無人機,必須有額外鐘點 |
| | | | 費。 |

柒、 參考資料

- [1]Diven Boland(2017)。 Tattu Quadcopter Motors Test By Miniquadtestbenchu。 Medium。取自 https://medium.com/@divenboland/tattu-quadcopter-motors-test-by-miniquadtestbench-e48e6e184338
- [2]無人機網(2018)。拓攻百科|無人機該如何選擇螺旋槳?。每日頭條。取自 https://kknews.cc/zh-tw/military/j9bv2xl.html

- [3]haward79(2021)。[機派 X] Day 11 讓我們拆了這台無人機。iT 邦幫忙。取自 https://ithelp.ithome.com.tw/articles/10270501
- [4]葉信典、陳正大、梁家銘、陳冠樺、崔虎軒(2021)。高負載無人機電源管理監測技術。 機械工業雜誌。 先進馬達與電推進無人機技術專輯。