



四旋翼巡逻追踪器

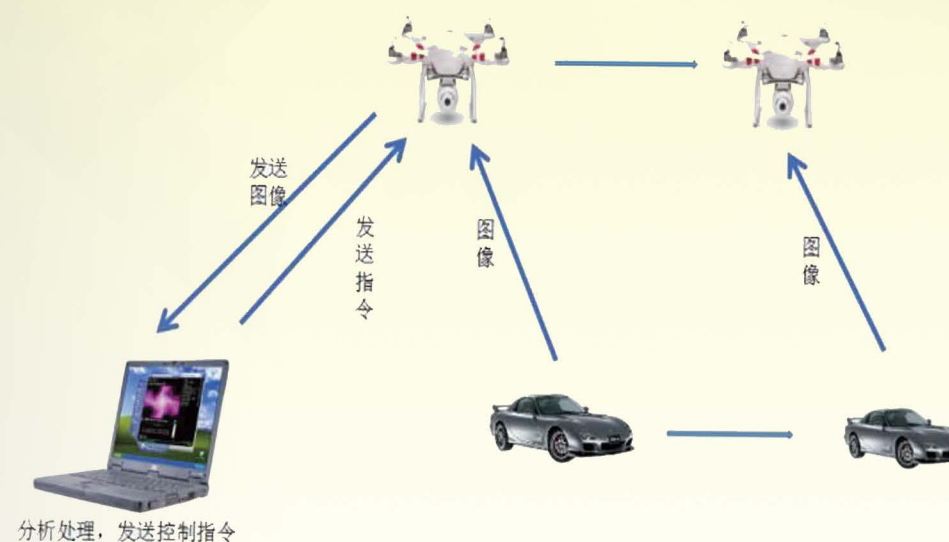
结构组成：



功能创新：

- 1、巡迹飞行：即飞行器能按照预定轨迹飞行，实现自主巡逻，减少人员消耗和加强对人员不可到达位置的监控。
- 2、自主跟踪：在发现运动目标基础上，能自主控制跟踪目标，实现对特定目标的自主追踪。
- 3、紧急情况处理：遇到紧急情况如天气突变时能采取有效的应对方案。

实现方法：



- Step1: 飞行器在飞行时，安装在底部的摄像头捕获到下方图像，通过图传设备传送到地面端。
- Step2: 地面端通过相应算法，通过图像变化计算得出飞行器所在位置和目标点位置，得到控制指令。
- Step3: 控制指令通过数传设备传送到飞行器，周而复始，完成巡逻跟踪任务。

应用前景：

该巡逻追踪器作为大型农场、牧场、鱼塘等面积大、地形复杂的区域，作为人工辅助设备，进行自主的巡逻跟踪，可节省人力物力财力，提高工作效率。应用前景广阔。