教育訓練課程規劃

時　間	課程大綱
11/17(二) Pixhawk 介紹	Pixhawk 系統架構(軟硬體)
	市售飛控板介紹
	上層軟體架構
	多感測器融合架構
11/17(二) Pixhawk 感測系統 (授課+實作)	慣性感測器與其校正
	空速計與其校正
	GNSS 與 RTK
	其他硬體介紹
11/17(二) Pixhawk 控制系統	EKF 架構介紹
	不同構型無人機設定
	飛行控制系統架構
	飛行模式與任務
11/23(一) Pixhawk 資料傳輸與地面站 (授課+實作)	Mavlink
	QGroundControl
	地面站操作與參數設定
	Software In the Loop (SITL)
12/4(五) Pixhawk 模擬環境與程式開發	Hardware In the Loop (HITL)
	開發環境與系統需求
	開發環境建置
	程式開發與編譯
12/11(四) 飛控任務設定與資料分析 (授課+實作)	上傳韌體
	自行開發程式
	飛行任務設定與執行
	飛行資料分析
12/18(五) 無人機系統飛測	無人機與地面站初始設定
	飛控參數設置
	感測計校正
	自穩、定高、懸停
12/24(四) 自主飛行與任務規劃	Fail-Safe 設置與測試
	自動任務規劃
	自主飛行測試
	飛行資料分析