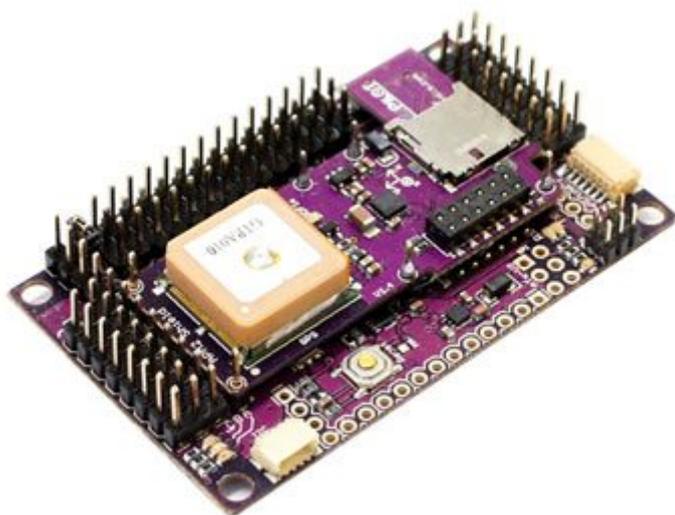


ARDUPILOT MEGA 2.0 COMPLETO E MONTATO

Prezzo: 309.84 €

Tasse: 68.16 €

Prezzo totale (con tasse): 378.00 €



Basata sul micro ATmega2560, ArduPilot Mega 2.0 è un completo sistema di autopilota open source, fornito completamente assemblato. Permette all'utente di trasformare qualsiasi veicolo ad ala fissa, rotante o multirotores (anche auto e barche) in un veicolo completamente autonomo; in grado di eseguire missioni programmate GPS con waypoints. Completamente programmabile è dotato di giroscopio a 3 assi, accelerometro a 3 assi, magnetometro 3 assi, sensore di pressione barometrica per l'altitudine, modulo ricevitore GPS con frequenza di aggiornamento di 10 Hz, sensore di segnalazione stato della batteria e memoria da 4 MB per la registrazione dei dati di bordo. Il firmware open source è disponibile in differenti versioni che supportano aerei ("ArduPlane"), multicotteri (quadricotteri, esacotteri, optocotteri, ecc) elicotteri ("ArduCopter") e rover ("ArduRover"). Alimentazione: 5V, consumo: 200 mA, dimensioni (mm): 66,45 (lunghezza) x 40,62 (larghezza) x 12 (altezza).

CARATTERISTICHE TECNICHE

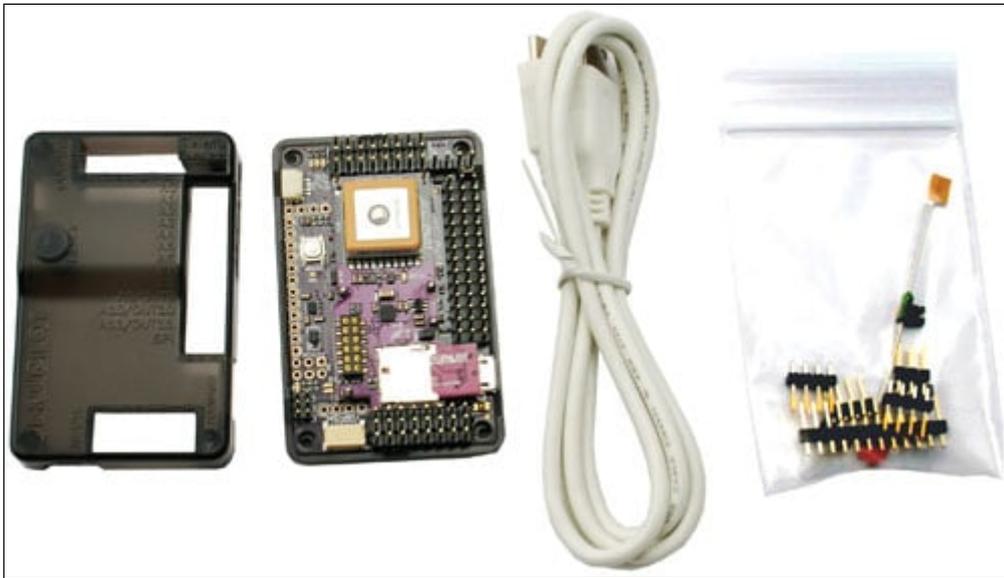
- Firmware open source fornito in differenti versioni che supportano aerei ("ArduPlane"), multicotteri (quadricotteri, esacotteri, optocotteri, ecc), elicotteri ("ArduCopter") e rover ("ArduRover")!
- Semplice processo di configurazione e caricamento del firmware tramite utility point-and-click. Non è richiesta nessuna programmazione!

- Può supportare centinaia di waypoints 3D
- Telemetria bidirezionale e comando di volo utilizzando il potente protocollo MAQLink
- Libera scelta delle stazioni di terra, compreso APM Mission Planner, che comprende la pianificazione della missione, l'impostazioni dei parametri in volo, telecamera a bordo, sintesi vocale e registrazione completa dei dati con data logging e riproduzione.
- Cross-platform ([Multi piattaforma](#)). Supporta i sistemi operativi Windows, Mac e Linux. Utilizzare l'utility di configurazione grafica Mission Planner in Windows (funziona sotto Parallels su Mac o Mono su Linux) o [interfaccia a riga di comando](#) su qualsiasi altro sistema operativo. Le stazioni di terra sono disponibili per tutti e tre i sistemi operativi. Basato sul sistema di programmazione Arduino, che è anche completamente cross-platform.
- Decollo e atterraggio autonomi e speciali comandi per il controllo di videocamere e macchine fotografiche
- Supporta la simulazione completa "hardware-in-the-loop" con Xplane e Flight Gear
- Possibilità di attivare un relè esterno che può essere controllato dallo script della missione.
- Dispositivi presenti sulla scheda:
 - giroscopio a 3 assi
 - accelerometro a 3 assi
 - magnetometro 3 assi
 - sensore di pressione barometrica per l'altitudine
 - modulo GPS 10 Hz
 - sensore di segnalazione stato della batteria
 - memoria da 4MB per la registrazione dei dati di bordo. Le missioni possono essere registrate automaticamente e possono essere esportate in formato [KML \(Keyhole Markup Language\)](#)
 - Ritorna autonomamente alla base in caso di perdita del segnale radio.
- Dimensioni (mm): 66,45 (lunghezza) x 40,62 (larghezza) x 12 (altezza).

APM2 MONTATO NEL CONTENITORE (compreso nella confezione)



COSA COMPRENDE LA CONFEZIONE



DETTAGLI DELLA SCHEDA

ArduPlane 115200

ArduPlane V2.27 Alpha
 ArduCopter V2.1.0 Alpha Quad
 ArduCopter V2.1.0 Alpha Hexa
 ArduCopter V2.1.0 Alpha Octa

ArduCopter V2.0.56
 ArduCopter V2.1.0 Alpha Tri
 ArduCopter V2.1.0 Alpha Y6
 ArduCopter V2.1.0 Alpha Octa

PLANE
QUAD
HELI
APM Setup (Plane and Quad)

Status Images by Max Levine

ArduCopter2 COM31 115200

Graph This

<input checked="" type="checkbox"/> Logarithmic	<input type="checkbox"/> lat	<input type="checkbox"/> ay	<input type="checkbox"/> ch5in	<input type="checkbox"/> ch7out	<input type="checkbox"/> aspd_error	<input type="checkbox"/> bldlevel
<input checked="" type="checkbox"/> roll	<input type="checkbox"/> lng	<input type="checkbox"/> az	<input type="checkbox"/> ch5in	<input type="checkbox"/> ch8out	<input type="checkbox"/> attrack_error	<input type="checkbox"/> wpno
<input checked="" type="checkbox"/> pitch	<input type="checkbox"/> alt	<input type="checkbox"/> gx	<input type="checkbox"/> ch7in	<input type="checkbox"/> ch9percent	<input type="checkbox"/> wpno	<input type="checkbox"/> climbrate
<input type="checkbox"/> yaw	<input type="checkbox"/> altoffsethome	<input type="checkbox"/> gy	<input type="checkbox"/> ch8in	<input checked="" type="checkbox"/> nav_roll	<input type="checkbox"/> targetalt100	<input type="checkbox"/> targetalt
<input type="checkbox"/> groundcourse	<input type="checkbox"/> groundstatus	<input type="checkbox"/> gt	<input type="checkbox"/> ch1out	<input checked="" type="checkbox"/> nav_pitch	<input type="checkbox"/> targetalt	<input type="checkbox"/> targetairspeed
<input type="checkbox"/> airspeed	<input type="checkbox"/> goahdop	<input type="checkbox"/> turnrate	<input type="checkbox"/> ch2out	<input type="checkbox"/> nav_bearing	<input type="checkbox"/> targetalt	<input type="checkbox"/> targetairspeed
<input type="checkbox"/> groundspeed	<input type="checkbox"/> satcount	<input type="checkbox"/> ch1in	<input type="checkbox"/> ch3out	<input type="checkbox"/> target_bearing	<input type="checkbox"/> targetairspeed	<input type="checkbox"/> battery_voltage
<input type="checkbox"/> verticalspeed	<input type="checkbox"/> alt1000	<input type="checkbox"/> ch2in	<input type="checkbox"/> ch4out	<input type="checkbox"/> wp_dist	<input type="checkbox"/> battery_voltage	<input type="checkbox"/> battery_remain
<input type="checkbox"/> wind_dir	<input type="checkbox"/> alt100	<input type="checkbox"/> ch3in	<input type="checkbox"/> ch5out	<input type="checkbox"/> alt_err	<input type="checkbox"/> battery_remain	

Tuning Auto Pan Zoom 3.0

APMSetup

Reset | Radio Input | Modes | Hardware | Battery | ArduCopter2 | AC2 Heli

Reverse

Roll 1200

Reverse

Pitch 1200

Reverse

Throttle 1200

Radio 5 1200
 Radio 6 1200
 Radio 7 1200
 Radio 8 1200

Reverse

Yaw

Reverse

Elevon Config

Elevons Elevons Rev Elevons CH1 Rev Elevons CH2 Rev



DOCUMENTAZIONE E LINK UTILI

- [SET UP Guide](#)
- [ArduPlane code](#)
- [ArduCopter code](#)
- [ArduRover code](#)
- [ArduPilot Mega 2.0 eagle files; board layout and schematic](#)
- [Micro SD Dataflash eagle files, board layout and schematic](#)
- [ArduPilot Mega 2.0 Shield eagle files; board layout and schematic](#)
- [Power protection kit set up instructions \(through-hole diode and fuse included with APM 2.0 board!\)](#)
- [MPU-6000, Six-Axis \(Gyro + Accelerometer\) MEMS MotionTracking™ .](#)
- [HMC5883L-TR, 3-Axis Digital Compass.](#)
- [MediaTek MT3329 GPS 10Hz .](#)
- [MS5611, MEAS High Resolution Altimeter](#)