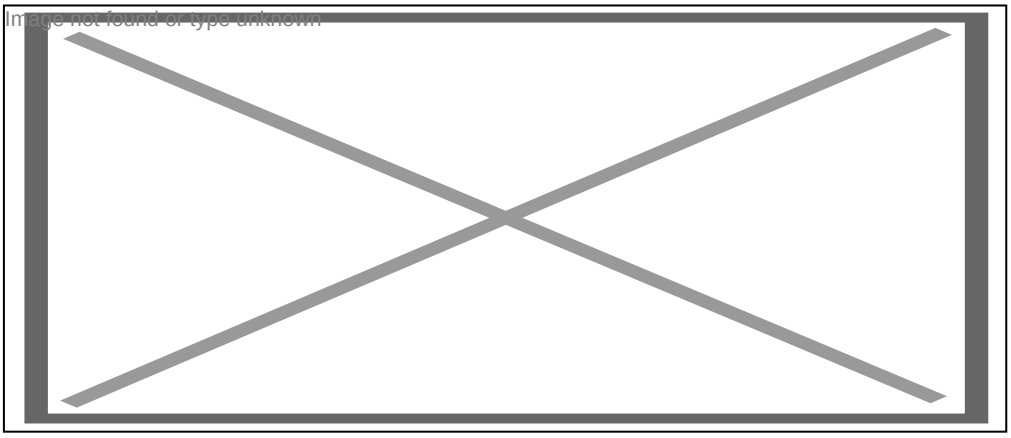
Ardupilot Mega V2.5 completo e montato

Prezzo: 264.75 €

Tasse: 58.25 €

Prezzo totale (con tasse): 323.00 €

Ardupilot Mega V2.5 completo e montato

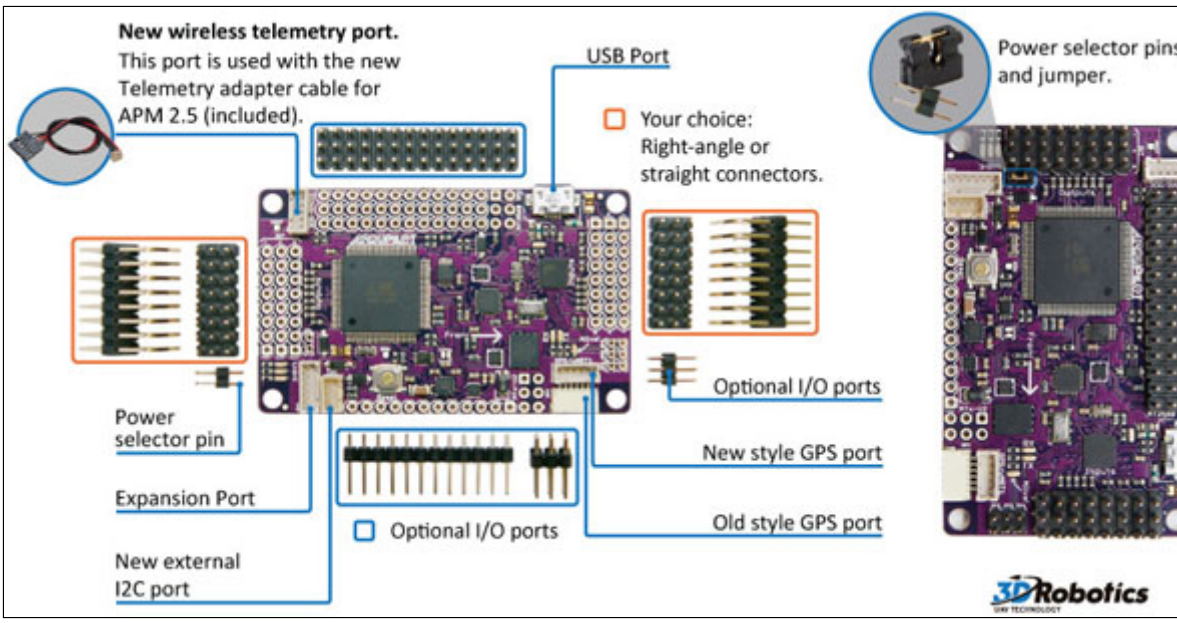


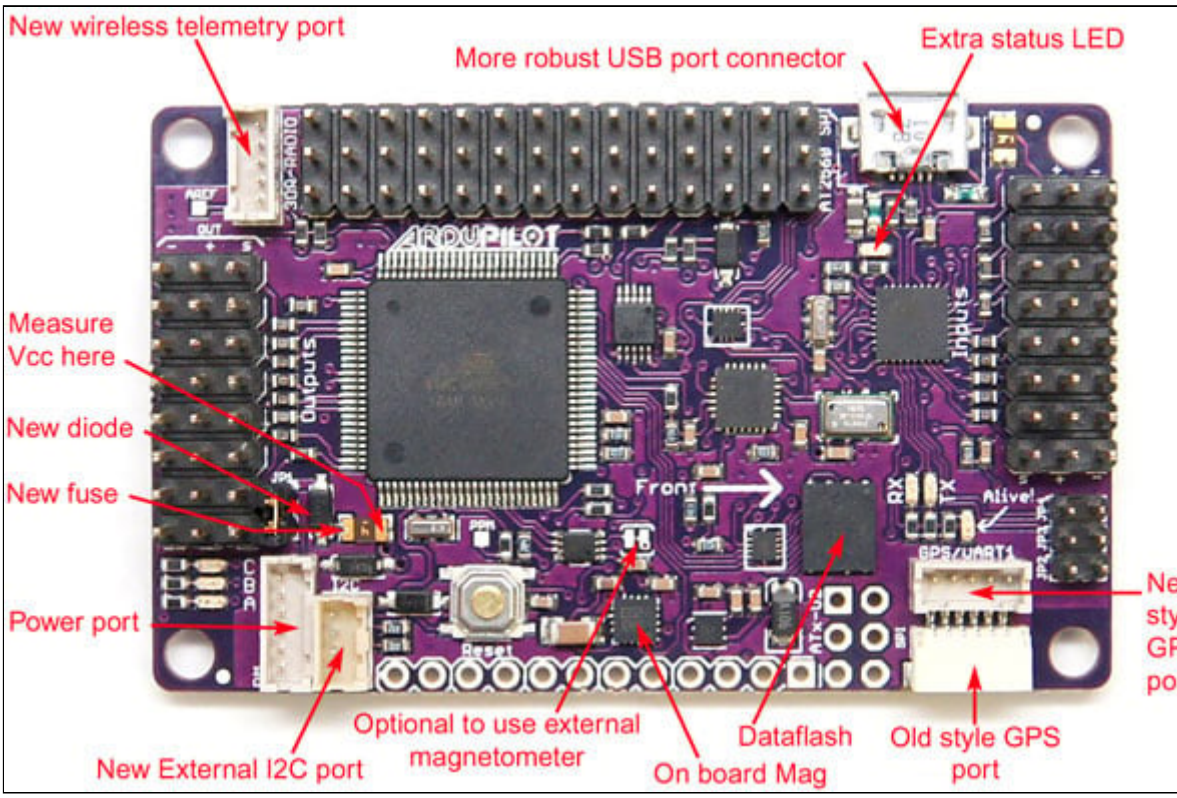
Basato sui microcontrollori Atmel ATMEGA2560 e ATMEGA32U-2, rispettivamente per le funzioni di elabo
ArduPilot Mega 2.5 è un completo sistema di autopilota open source fornito completamente assemblato. P
trasformare qualsiasi veicolo ad ala fissa, rotante o multirotore (anche auto e barche) in un veicolo comple
grado di eseguire missioni programmate GPS con waypoints. Completamente programmabile è dotato di
accelerometro a 3 assi, magnetometro 3 assi, sensore di pressione barometrica per l'altitudine, bussola d
modulo ricevitore GPS Mediatek MT3329 (esterno) con frequenza di aggiornamento di 10 Hz, sensore di
batteria e memoria da 4 MB per la registrazione dei dati di bordo. Il firmware open source è disponibile in
supportano aerei ("ArduPlane"), multicotteri (quadricotteri, esacotteri, optocotteri, ecc) elicotteri ("ArduCop
("ArduRover"). Alimentazione: 5V, consumo: 200 mA, dimensioni (mm): 66,42 (lunghezza) x 40,64 (larghe

Caratteristiche tecniche

- Firmware open source fornito in differenti versioni che supportano aerei ("ArduPlane"), multicotteri (
optocotteri, ecc), elicotteri ("ArduCopter") e rover ("ArduRover")!
- Semplice processo di configurazione e caricamento del firmware tramite utility point-and-click. Non è
programmazione!
- Può supportare centinaia di waypoints 3D
- Telemetria bidirezionale e comando di volo utilizzando il potente protocollo MACLink
- Libera scelta delle stazioni di terra, compreso APM Mission Planner, che comprende la pianificazion
impostazione dei parametri in volo, telecamera a bordo, sintesi vocale e registrazione completa dei
riproduzione.
- Cross-platform (Multi piattaforma). Supporta i sistemi operativi Windows, Mac e Linux. Utilizzare l'uti
grafica Mission Planner in Windows (funziona sotto Parallels su Mac o Mono su Linux) o interfaccia
qualsiasi altro sistema operativo. Le stazioni di terra sono disponibili per tutti e tre i sistemi operativi.
programmazione Arduino, che è anche completamente cross-platform.
- Decollo e atterraggio autonomi e speciali comandi per il controllo di videocamere e macchine fotogra
- 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 (aggiornato a MS5611-01BA03)
  - modulo GPS Mediatek MT3329 - 10 Hz
  - bussola digitale HMC5883L-TR
  - sensore di segnalazione stato della batteria
  - memoria da 4MB per la registrazione dei dati di bordo. Le missioni possono essere registrate auto
  essere esportate in formato *KML* (Keyhole Markup Language)
  - Ritorna autonomamente alla base in caso di perdita del segnale radio.
- Dimensioni (mm): 66,42 (lunghezza) x 40,64 (larghezza) x 12 (altezza)

Dettagli della scheda

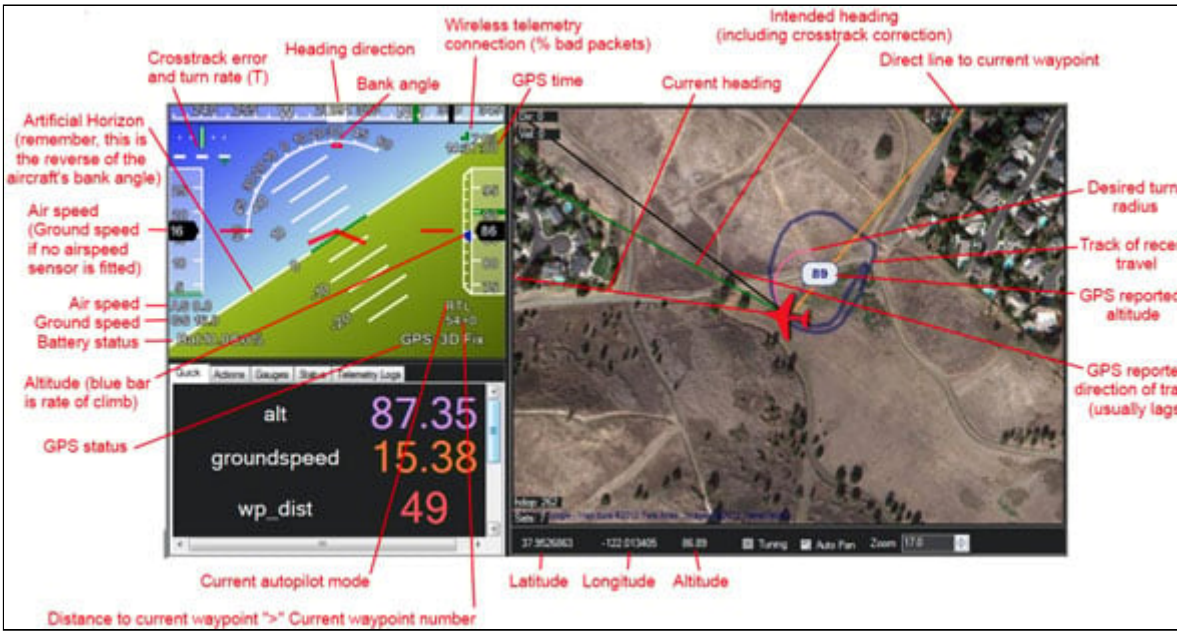




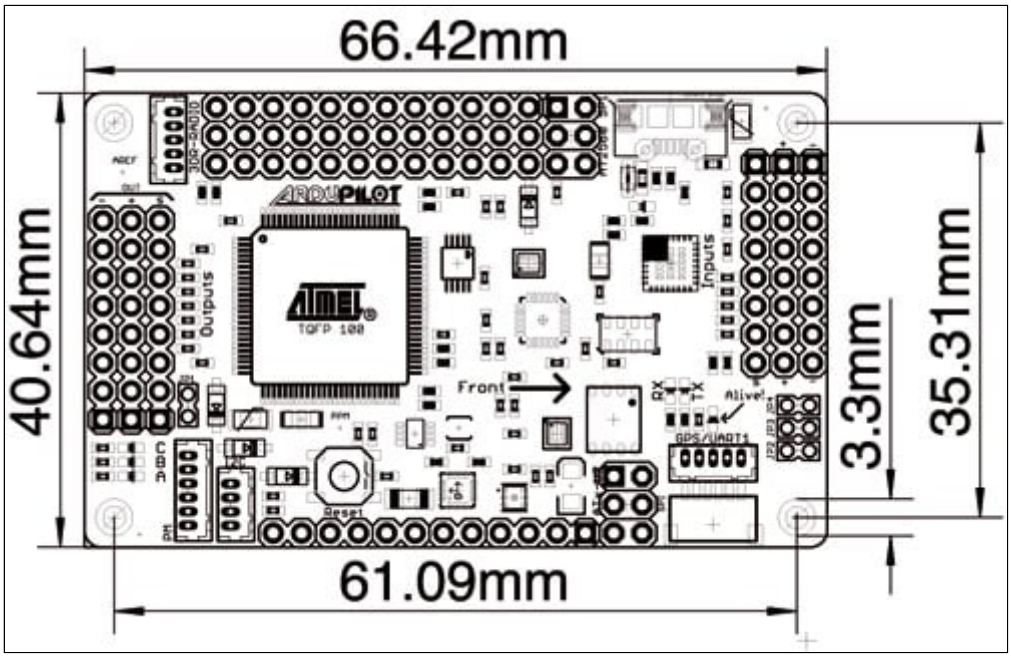
Alcune schermate del software "Mission Planner"

Flight Data
Flight Planner
Configuration
Simulation
Firmware
Terminal
Help
Donate
COM16
57600
Link Stats...
ArduRover v2.40 AR2
ArduPlane V2.71
ArduCopter V2.9.1b Quad
ArduCopter V2.9.1b Hexa
ArduCopter V2.9.1b Octa Quad
ArduCopter V2.9.1b Heli (2560
ArduCopter V2.9.1b Tri
ArduCopter V2.9.1b Y6
ArduCopter V2.9.1b Octa
Please click the images above for "Flight versions"
HIL SIMULATOR PLANE QUAD HELI
APM Setup (Plane and Quad)
PX4IO Firmware
DEV firmwares
Status

Flight Data
Flight Planner
Configuration
Simulation
Firmware
Terminal
Help
COM50
115200
Distance: 0.8993 km
Prev: 257.36 m
Home: 391.27 m
Home
1
2
3
4
5
Zoom
Action
Mouse Location
Lat
Long
Alt
1525
GoogleSatellite
Status: loaded tiles
Read WPs
Write WPs
Home Location
Waypoints
WP Radius 2
Loiter Radius 5
Default Alt 100
Hold default Alt
Verify Height
Add Below
Command
Delay
Alt Rad
Yaw Ang
Lat
Long
Alt
Delete
Up
Down
1 WAYPOINT 0 0 0 0 40.1312555 -105.1109326 100
2 WAYPOINT 0 0 0 0 40.1314442 -105.1090014 100
3 WAYPOINT 0 0 0 0 40.1309684 -105.1076925 100
4 WAYPOINT 0 0 0 0 40.1297133 -105.1081109 100
5 WAYPOINT 0 0 0 0 40.1294180 -105.1104605 100



Documentazione e link utili

- **Resources:**
  - APM25board
  - ArduPlane manual
  - ArduCopter manual
  - ArduRover manual
- **Datasheets:**
  - MPU-6000, Six-Axis (Gyro + Accelerometer) MEMS MotionTracking
  - HMC5883L-TR, 3-Axis Digital Compass
  - MS5611, MEAS High Resolution Altimeter
- **Documentation:**
  - Dimensional drawing
  - EAGLE files
  - Assembly guide
- **Software:**
  - Mission Planner

Dimensioni della scheda