

# AUTOPILOT-UAV

Prezzo: 0.00 €

Tasse: 0.00 €

Prezzo totale (con tasse): 0.00 €



È un autopilota completamente programmabile che richiede un modulo GPS e sensori infrarossi XY e Z per creare un veicolo UAV (Unmanned Aerial Vehicle). L'autopilota gestisce sia la stabilizzazione che la navigazione, eliminando la necessità di utilizzare un sistema di stabilizzazione separato. Supporta inoltre la modalità "fly-by-wire", che può stabilizzare un aereo durante il volo manuale sotto controllo RC, rendendo il volo più facile e sicuro. L'hardware e il software sono tutti open source. Il dispositivo viene fornito con tutti i componenti già saldati ad eccezione dei connettori. Il firmware è già caricato, ma il software autopilot deve essere scaricato e caricato da parte dell'utente nella scheda. Può essere programmato con [Arduino IDE](#). Tutti i dettagli e le istruzioni possono essere trovate [qui](#).

**CARATTERISTICHE**

- Controller progettato per essere utilizzato con velivoli autonomi, auto o barche. Sensore ad infrarossi richiesto solo per gli aerei.
- Basato su un processore a 16 MHz Atmega328 (24 MIPS).
- Integra un circuito che in caso di avaria (multiplexer e processore ATTiny) trasferisce il controllo al sistema RC per l'autopilota e viceversa. Include la capacità di riavviare il processore principale in volo.
- Multipla 3D waypoints (limitato solo dalla memoria)
- Dispone di un connettore a 6 pin per il modulo GPS EM406.
- Ha sei ingressi analogici (con ADC) e sei ingressi/uscite digitali liberi per aggiungere ulteriori sensori
- Supporta inoltre moduli wireless per telemetria in tempo reale
- Può essere alimentato dal ricevitore RC o da una batteria separata
- Quattro canali RC-in (più il canale pilota automatico on/off) possono essere elaborati dal pilota automatico.
- LED per l'alimentazione, stato failsafe, lo stato autopilot e GPS lock

### ***DOCUMENTAZIONE E LINK UTILI***

- [Schematic](#)
- [Eagle Files](#)
- [ArduPilot Project Homepage](#)
- Software and instructions: [DIY Drones Community](#)