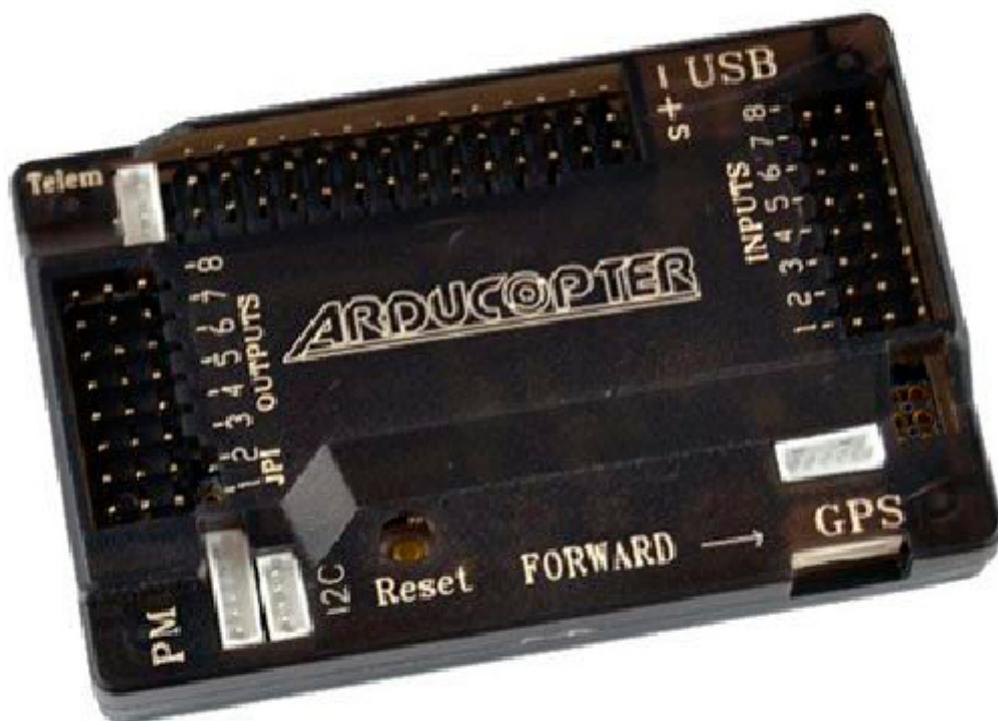


Controller di volo per Multicotteri - APM V2.8

Prezzo: 78.69 €

Tasse: 17.31 €

Prezzo totale (con tasse): 96.00 €



Basato sui microcontrollori Atmel ATMEGA2560 e ATMEGA32U-2, rispettivamente per le funzioni di elaborazione e USB, ArduPilot Mega 2.8 è un completo sistema di autopilota open source fornito completamente assemblato. Arduino compatibile, 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 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): 66,42 (lunghezza) x 40,64 (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 MACLink
- Libera scelta delle stazioni di terra, compreso APM Mission Planner, che comprende la pianificazione della missione, l'impostazione 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 (aggiornato a MS5611-01BA03) - 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](#))
- Dimensioni (mm): 70,60 (lunghezza) x 44,80 (larghezza) x 14 (altezza)

Documentazione e link utili

- <https://code.google.com/p/ardupilot-mega/downloads/list>
- <http://ardupilot.com/>
- <http://www.diydrones.com/>
- <http://firmware.diydrones.com/>
- <https://github.com/diydrones/ardupilot>
- <https://github.com/DroidPlanner/Tower>