

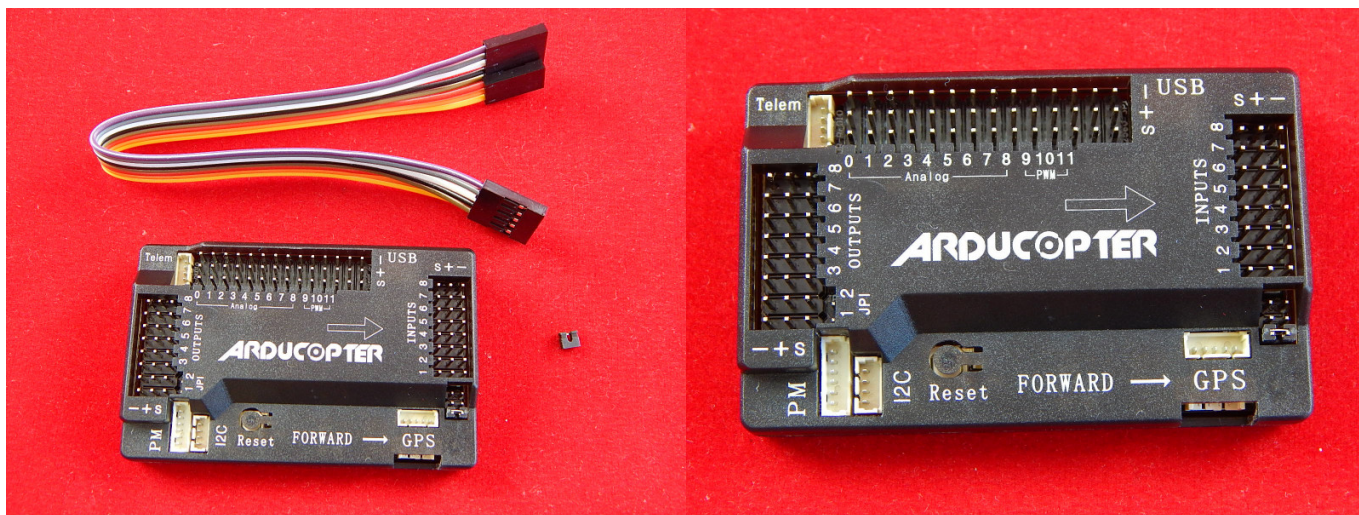
г. Караганда, ул. Алиханова 37, офис 108  
г. Алматы, ул. Байтурсынова 85, блок Г,  
офис 11  
г. Астана, проспект Абая, 24/1, офис 47

E-Mail: [support@radiomart.org](mailto:support@radiomart.org)



**Артикул: 12741      Цена в прайсе: 38500 тг.**

### **Полетный контроллер Ardupilot APM 2.8**



Ardupilot APM 2.8 - это обновлённая версия распространённого контроллера APM. Отличия версии 2.8 от версии 2.6: встроенный компас с возможностью отключения переключкой, улучшенная схема питания. Этот контроллер позволяет принимать телеметрические данные и летать в автоматическом режиме с заданием маршрута полета вашего мультикоптера.

Открытый исходный код позволяет программировать APM 2.8 под любой мультикоптер. Контроллеры на базе программного обеспечения с открытым исходным кодом Ardupilot на сегодня самые multifunctional и доступные. Полётные контроллеры APM позволяют превратить любой радиоуправляемый самолёт, мультикоптер и даже катер или машину в полностью автономную беспилотную модель, способную выполнять миссии по заданным маршрутам с GPS-координатами.

К функциям полетного контроллера относятся: стабилизация модели в воздухе; удержание позиции модели в воздухе при помощи GPS антенны; автопилот по заданным точкам с GPS-координатами; передача навигационной информации пилоту при помощи OSD и/или телеметрии; обеспечение безопасности - возврат в точку взлета или автопосадка в аварийной ситуации.

Характеристики:

Стабилизация (Stabilize) - Удержание горизонта

Удержание высоты (AltHold)

Loiter - замри и слоняйся

RTL (Return-to-Launch) - вернуться на точку старта

Auto - выполнение заданного маршрута в автоматическом режиме

Acro - акробатика

Sport - для FPV

Circle - облет по кругу, радиус задается. включая режим Panorama и ROI

Drift - полет как у самолета

Follow Me - следуй за мной, доступно при телеметрии со своей GPS

Guided - указание пункта назначения, доступно в телеметрии.

Position - фиксация в воздухе с ручным газом взлета

Land - автоматическая посадка

Simple and Super Simple - легкий и суперлегкий полет, подходит для новичков

Квадрокоптер летает за тобой, как AirDog, Нехо+ и другие экшен версии

Есть возможность самому создать свой режим полета, для этого необходимы навыки программирования

Особенности:

3 осевой гироскоп, акселерометр, магнитометр (до 2.5.2) и высокоточный барометр

Система стабилизации с возможностью воздушной акробатики

Удержание позиции по GPS, полет по точкам и возврат на точку старта

Возможность использования инфракрасного датчика для обхода препятствий

Поддержка ультразвукового датчика (Sonar sensor) для автоматического взлета и посадки

Автоматическое следование по маршрутным точкам

Управление двигателями посредством ШИМ (PWM) с использованием дешевых регуляторов скорости (ESC)

Собственная система стабилизации для камеры (функция контроллера подвеса)

Радиосвязь и телеметрия с борта

Поддержка множества рам и конфигураций летающих и ездящих аппаратов

Поддержка датчика уровня заряда батареи

Настраиваемая световая индикация при полетах

Совместим с многими радиоуправляемыми приемниками PWM и PPM сигналов

Передача в реальном времени телеметрических данных

Поддержка OSD телеметрии (наложение на видеопередачу телеметрических данных) используя протокол MAVLINK

Конфигурирования точек полета посредством Google Maps

Бортовая флеш память 16Мбит для автоматической регистрации данных

Цифровой компас работает на HMC5883L (до версии 2.5.2)

6 степеней свободы в InvenSense акселерометре , гироскоп MPU-6000

Датчик барометрического давления обновлен до MS5611-01BA03 , от Measurement Specialties

Контроллер Atmel ATmega2560-16AU и ATMEGA32U-2 чип для обработки и функции USB

Возможно загрузка обновлений встроенного программного обеспечения и конфигурации