

г. Караганда, ул. Алиханова 37, офис 108
г. Астана, ул. Ауэзова, 33/1, офис 210

E-Mail: support@radiomart.org



Артикул: **18681**

Цена в прайсе: **57179 тг.**

Полетный контроллер Pixhawk 2.4.8 PX4 для дронов и UAV



Полетный контроллер Pixhawk 2.4.8 PX4 для мультикоптеров, самолетов и робототехники. Поддерживает ArduPilot и PX4.

Pixhawk 2.4.8 PX4 — популярный открытый полетный контроллер для беспилотных летательных аппаратов (UAV), мультикоптеров, самолетов, наземных роботов и автономных систем.

Контроллер построен на мощном 32-битном микроконтроллере STM32 и оснащен высокоточным датчиком IMU, гироскопом, акселерометром и барометром. Устройство обеспечивает стабильную навигацию, автоматическое удержание позиции и поддержку автономных миссий.

Pixhawk широко используется в проектах робототехники, FPV-дронов, научных разработках и профессиональных UAV системах.

Контроллер поддерживает прошивки **PX4 и ArduPilot**, что делает его универсальной платформой для разработки и управления беспилотными системами.

Преимущества

- поддержка PX4 и ArduPilot
- высокоточные датчики IMU
- поддержка GPS и телеметрии
- множество интерфейсов для подключения периферии
- открытая архитектура

Характеристики

- Модель: Pixhawk 2.4.8
 - Процессор: STM32F427 Cortex-M4
 - Частота процессора: 168 МГц
 - Датчики: 3-осевой гироскоп, 3-осевой акселерометр, барометр
 - Память: Flash: 2 МВ, RAM: 256 КВ
 - Интерфейсы: UART, I2C, SPI, CAN
 - Поддержка GPS: да
 - Поддержка телеметрии: да
 - Поддержка RC приемников: PWM / PPM / SBUS
 - Совместимые прошивки: PX4, ArduPilot
-

Назначение портов



Пример подключения

