

Unboxing

Innova Lee(이상훈)
gcccompil3r@gmail.com

1. Aerotenna Smart Drone 개발 플랫폼 상자를 연다.
2. 기체를 빼서 뼈대를 펼쳐본다(적재 적소에 위치해 있어야 함)
3. 폼 패키징에서 4 개의 다리를 빼내서 나사로 프레임과 연결한다.

상자에 들어있는 별도의 가방에 나머지 조립 단계에 필요한 장비가 있어야 한다.

왼쪽에서 오른쪽으로 USB Telemetry 유닛, Airframe Telemetry 안테나, USB 드라이브 설명서, SD 카드 - 사전 로드된 비행 펌웨어, 2 개의 벨크로 스트랩, 자체 접착식 벨크로



4. SD 카드를 꺼내서 OcPoC 비행 제어기에 잘 맞춰서 넣도록 한다.
5. 접착식 벨크로 부분의 붙임 판자를 제거하고 배터리에 단단히 부착한다.

접착식 벨크로에 권장되는 구성



6. 벨크로가 붙은 배터리를 기체의 하단부에 붙이고 벨크로 스트랩으로 단단히 고정하도록 한다.
7. 모든 케이블이 연결되어 있는지 확인한다.

포트(왼쪽) 측면 관점에서 OcPoC 연결도:

왼쪽: 포트 8 에 JST-GH 4 핀 μ Landing

우분투에서 μ Landing 은 정보를 /dev/ttyS6 장치 파일로 보낸다.

오른쪽: 포트 6 에 연결된 JST-GH 6 핀 GPS

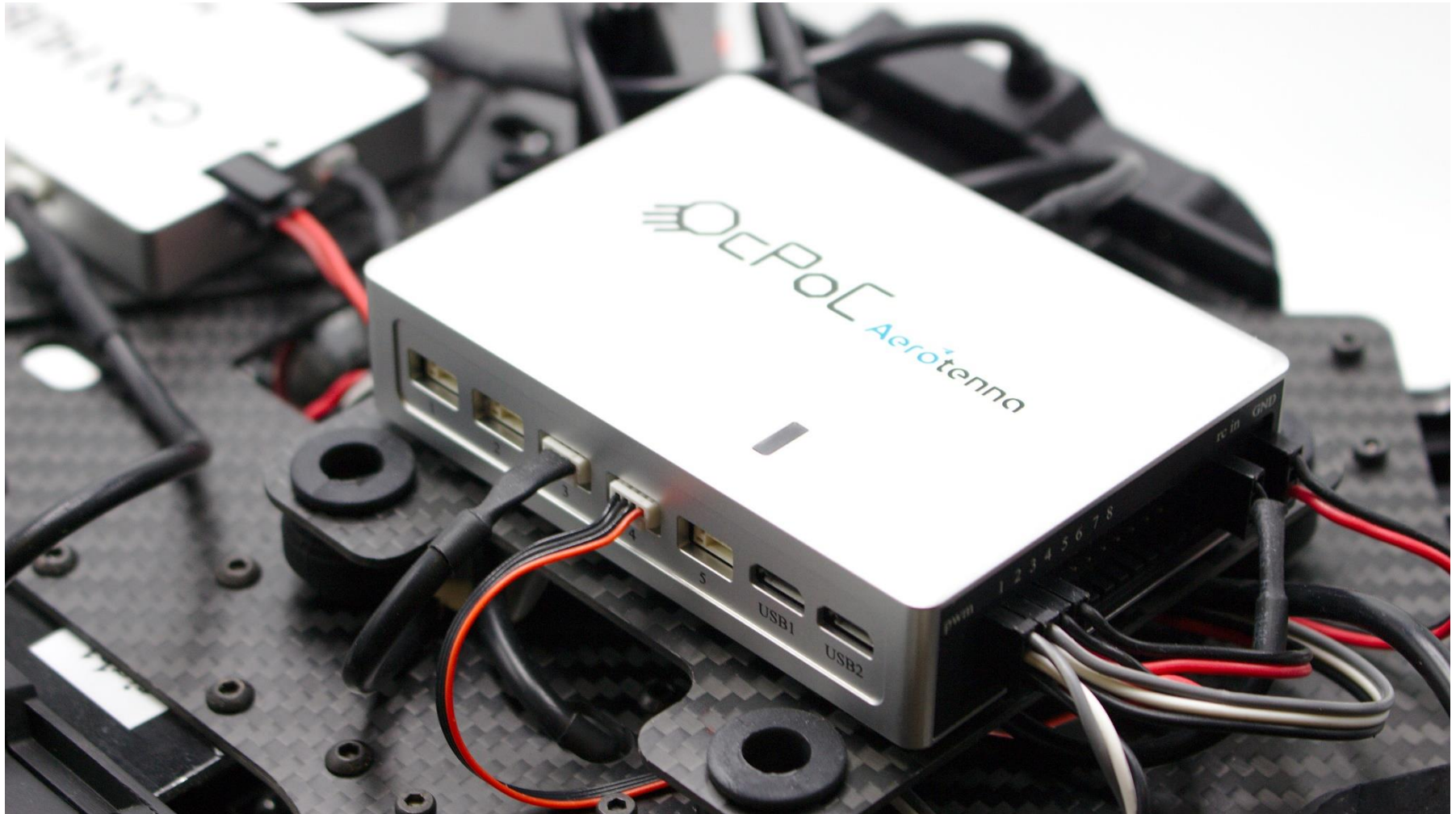
우분투에서 GPS 는 /dev/ttyS3 으로 정보를 전송하고 내장 자력계는 /dev/i2c-4 로 정보를 전송한다.



OcPoC 연결의 우측 측면:

왼쪽: 포트 3 에 JST-GH 4 핀 CAN 허브

오른쪽: JST-GH 4 핀 Telemetry 는 포트 4 로 들어간다 - /dev/ttyPS1 에 해당한다.



각 프로펠러의 마커가 매우 작기 때문에 어디에서 볼지를 포함시켰다.

시계 반대 방향의 프로펠러에 시계 반대 방향 표시기가 있다(실제 크기는 ~ 1 mm)

시계 방향의 프로펠러에는 시계 방향 표시가 있다(실제 크기 ~ 1 mm)

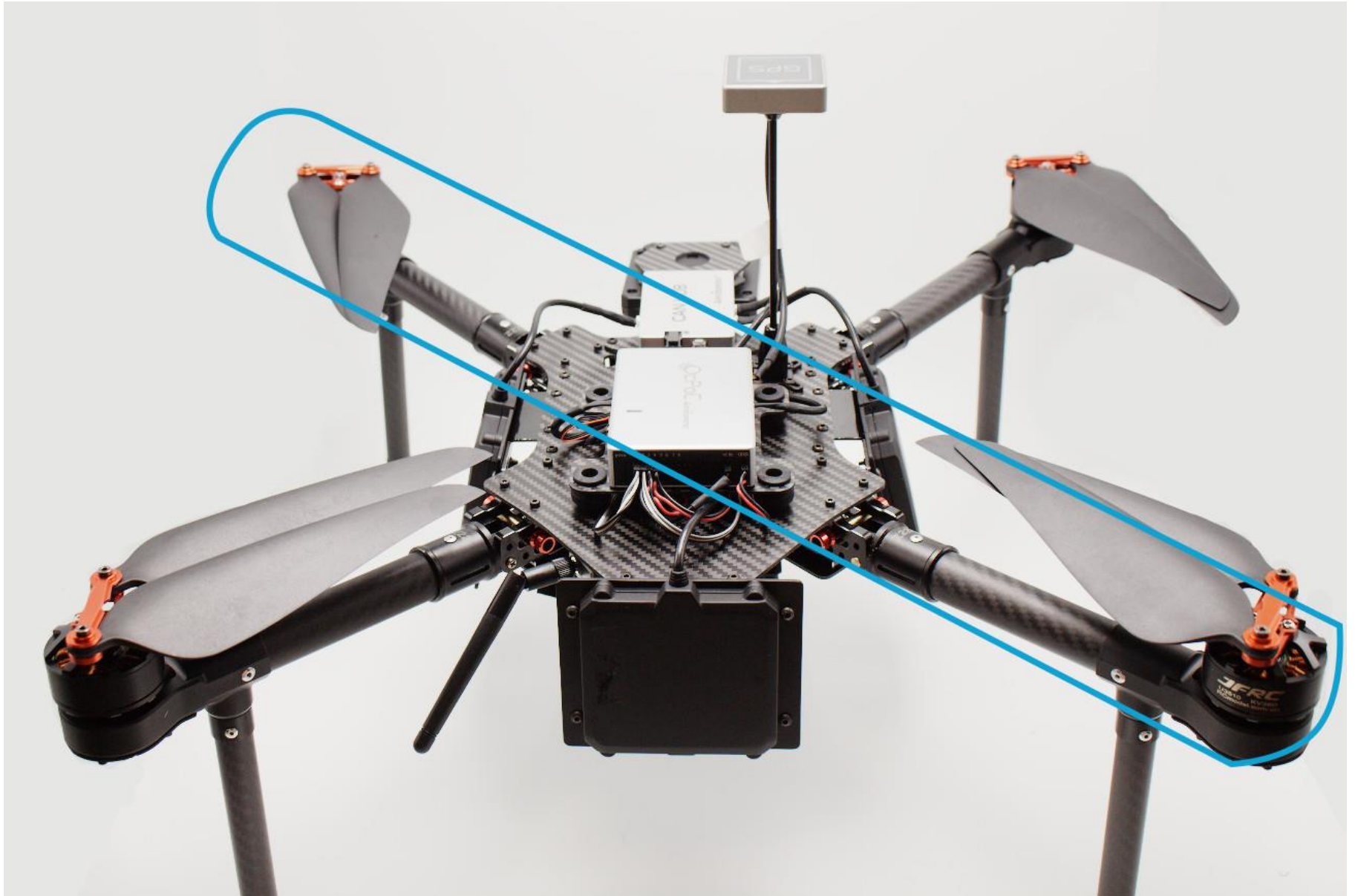


참고: GPS 모듈의 화살표는 항공기 정면을 나타낸다.
μLanding 을 마주보는 지상은 후면을 나타낸다.

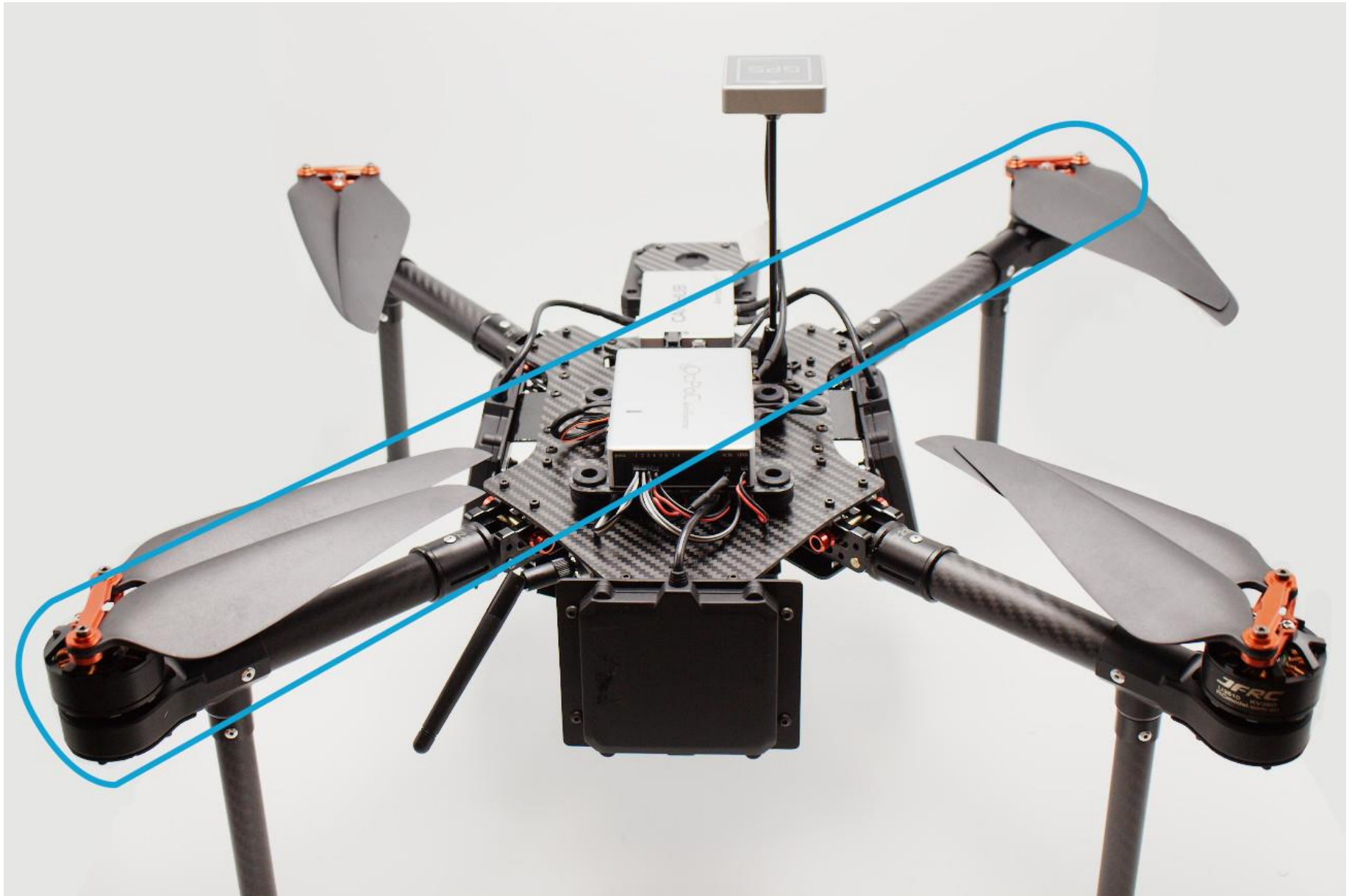
GPS 의 화살표가 미묘하다.



8. 제공된 육각 나사와 Allen 렌치를 사용하여 아래와 같이 모터에 시계 방향 프로펠러를 연결한다.



9. 아래와 같이 반 시계 방향 프로펠러를 장착한다.



10.제어기를 감싸고 있는 폼 커버를 제거하고 제어기 포장을 푼다.

제어기는 바닥 감지 레이더 아래의 폼 아래 숨겨져 있다(그림의 왼쪽)



Radiolink 제어기는 최대 9 개의 채널을 지원한다.
출하시 배터리는 충전되어 배송되며 처음 비행하기 전에 완전 충전해야 한다.

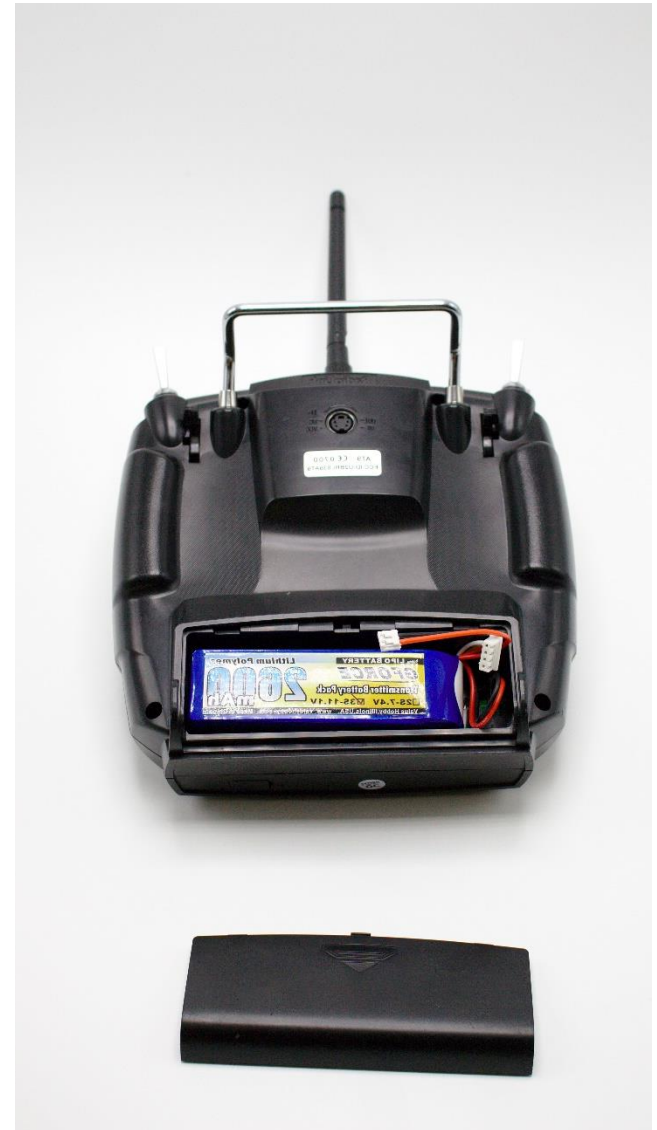


11.제어기에서 배터리를 꺼내 충전되도록 설정한다.

RC 배터리를 충전하려면 후면을 밀면서 슬라이드를 열고
배터리 뒤에 흰색 배터리 클립을 분리한 다음
선호하는 LiPo 충전기에 연결하면 된다.

주의!

제어기 내의 배터리는 충전되어 있으며
비행전 완전한 충전이 필요하다.

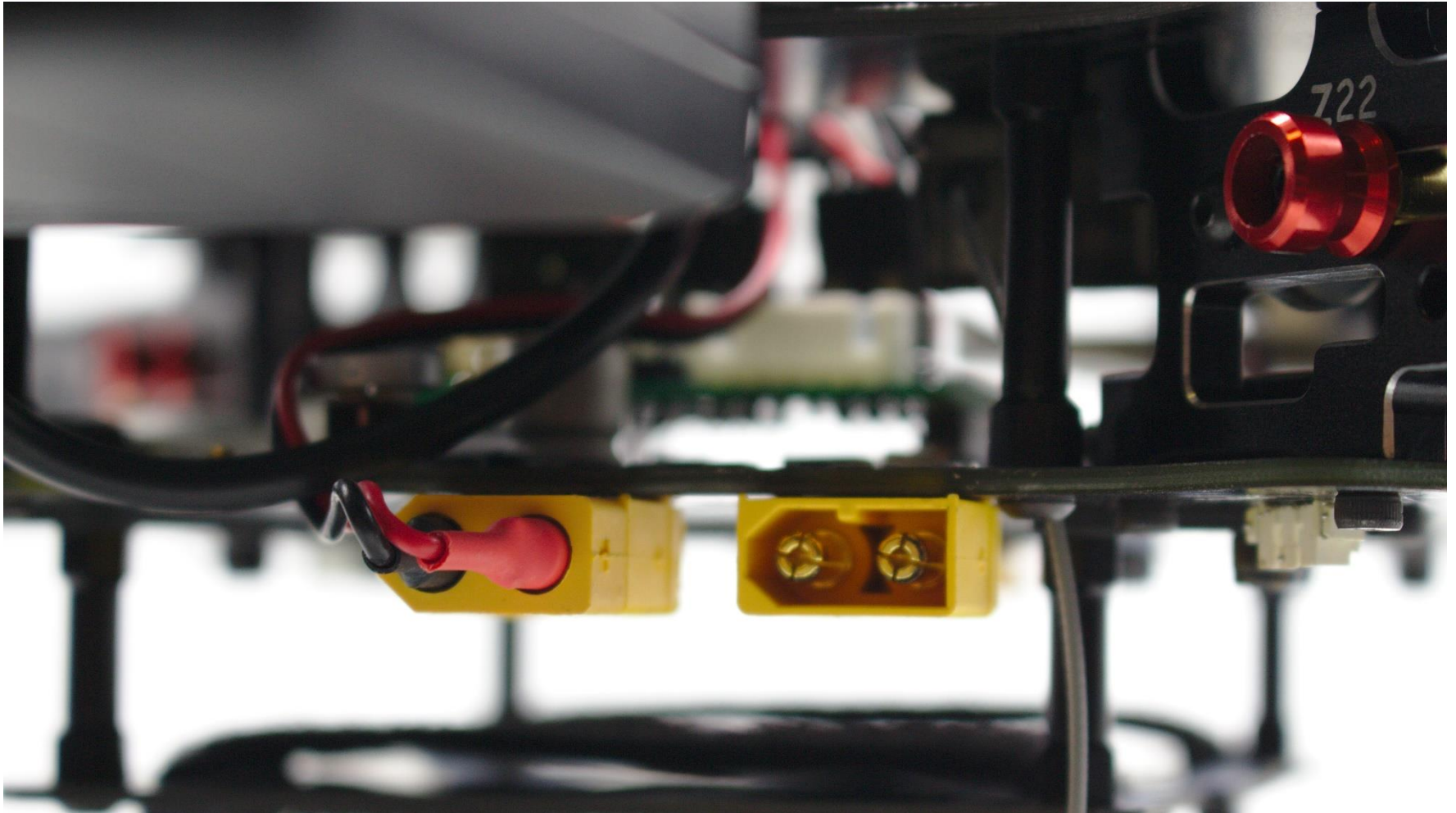


최적의 접지 감지 및 원격 측정 통신을 위해 안테나를 원격 측정 장치에 조인 후
안테나가 모터 전기자의 각도를 따르도록 방향을 설정한다.



11.USB 원격 측정 장치를 노트북이나 지상국에 연결한다.

12.모든 배터리가 충전되면 무인 항공기 배터리를 메인 플러그에 연결한다.



메인 플러그(오른쪽)은 항공기에 전원을 공급한다.

13.주어진 지면 제어 SW 에 대한 지시 사항을 따른다.

14.온 보드 센서의 결함 점검에 대해 Built-in-Test 안내서를 확인한다.

자신만의 응용 프로그램과 시스템을 개발할 준비가되면 설치 가이드에서 추가 개발을 참조하라.

References

<https://aerotenna.readme.io/docs/unboxing>