

# **FPV Drohnen**

**Herausforderungen für Hard- und Software**

## Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>A</b>	<b>1</b>
<b>2</b>	<b>A</b>	<b>2</b>
2.1	AA . . . . .	2
2.2	AA . . . . .	2
2.3	AA . . . . .	2
<b>3</b>	<b>A</b>	<b>3</b>
3.1	AA . . . . .	3
3.1.1	AAA . . . . .	3
3.1.2	AAA . . . . .	3
3.2	AA . . . . .	3
3.3	AA . . . . .	3
<b>4</b>	<b>A</b>	<b>4</b>
<b>5</b>	<b>A</b>	<b>5</b>

1 B

## 2 B

### 2.1 BB

---

X	Y	Z
---	---	---

---

---

### 2.2 BB

### 2.3 BB

### **3 B**

#### **3.1 BB**

##### **3.1.1 BBB**

1.

2.

3.

##### **3.1.2 BBB**

#### **3.2 BB**

#### **3.3 BB**

$$n = \frac{s * 3.7V * kv}{60} \quad kv = [\frac{1}{min * V}] \quad (1)$$

$$n = \frac{s * 3.7V * kv}{60} \quad kv = [\frac{1}{min * V}] \quad (2)$$

## 4 B

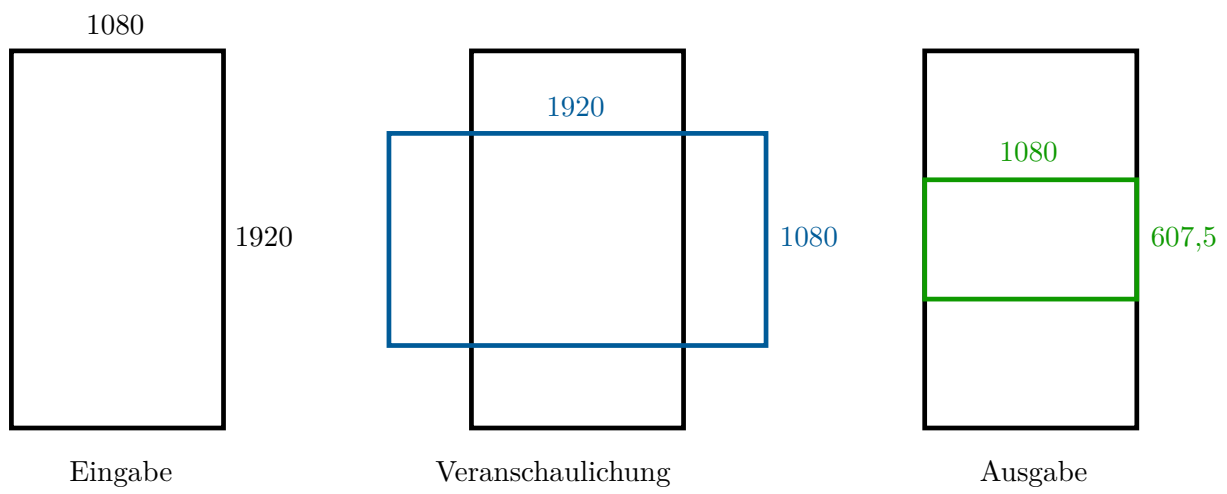


Abbildung 1: Test

$$\frac{A_x * A_y}{E_x * E_y} * 100\% \quad (3)$$

**5 B**