Вопросы к самостоятельной работе

**4 основных правила при полете по трассе на FPV квадракоптере**

1. Держать препятствия в фокусе
2. Контролировать скорость и траектория
3. Смотреть на 1 или 2 препятствия наперед
4. Правильное исполнение элементов полета

**Порядок действий предполетной подготовки FPV квадракоптера**

1. проверить оборудование и ЛА на исправность
2. Подключить пульт
3. Проверить заряд аккумулятора и произвести подключение
4. Установить пропеллеры
5. Произвести подключение FPV очков и сделать их настройку
6. Убедиться, что нет внешних подключений
7. Убедиться, что в зоне полета нет людей
8. произвести тест дальности действия вашей аппаратуры управления и передачи видео сигнала.

**Диагностика неисправности: отсутствие связи с приемником. Возможные причины и порядок действий для устранения неисправности**

1. приемник может быть не подключен или подключен не к текущему ЛА. Необходимо установить связь между ЛА и приемником
2. Проверить физические неисправности и по возможности выполнить их ремонт
3. Проверить наличие программного обеспечение приемника, установить или переустановить ПО
4. Проверить протокол связи пульта и приемника
5. Замена приемника

**Диагностика неисправности: отсутствие видеотракта. Возможные причины и порядок**

1. Проверить заряд аккумулятора FPV очков
2. Установить связь с дроном
3. Провести осмотр физических неисправностей

**Основные типы конструкции бортовых систем**

Вертолеты — 1-2 двигателя;

Бикоптер — 2 двигателя;

Трикоптер — 3 двигателя;

Квадрокоптер — всем известный тип дрона, 4 двигателя;

Дрон типа VTail — 4 двигателя, но 2 задних под углом;

Дрон типа Y6 — 6 двигателей;

Октокоптер — 8 двигателей.

**Оборудования полезной нагрузки**

1. Фото и видео аппаратура
2. Парашют
3. Специализированные крепления для транспортировки и использования груза