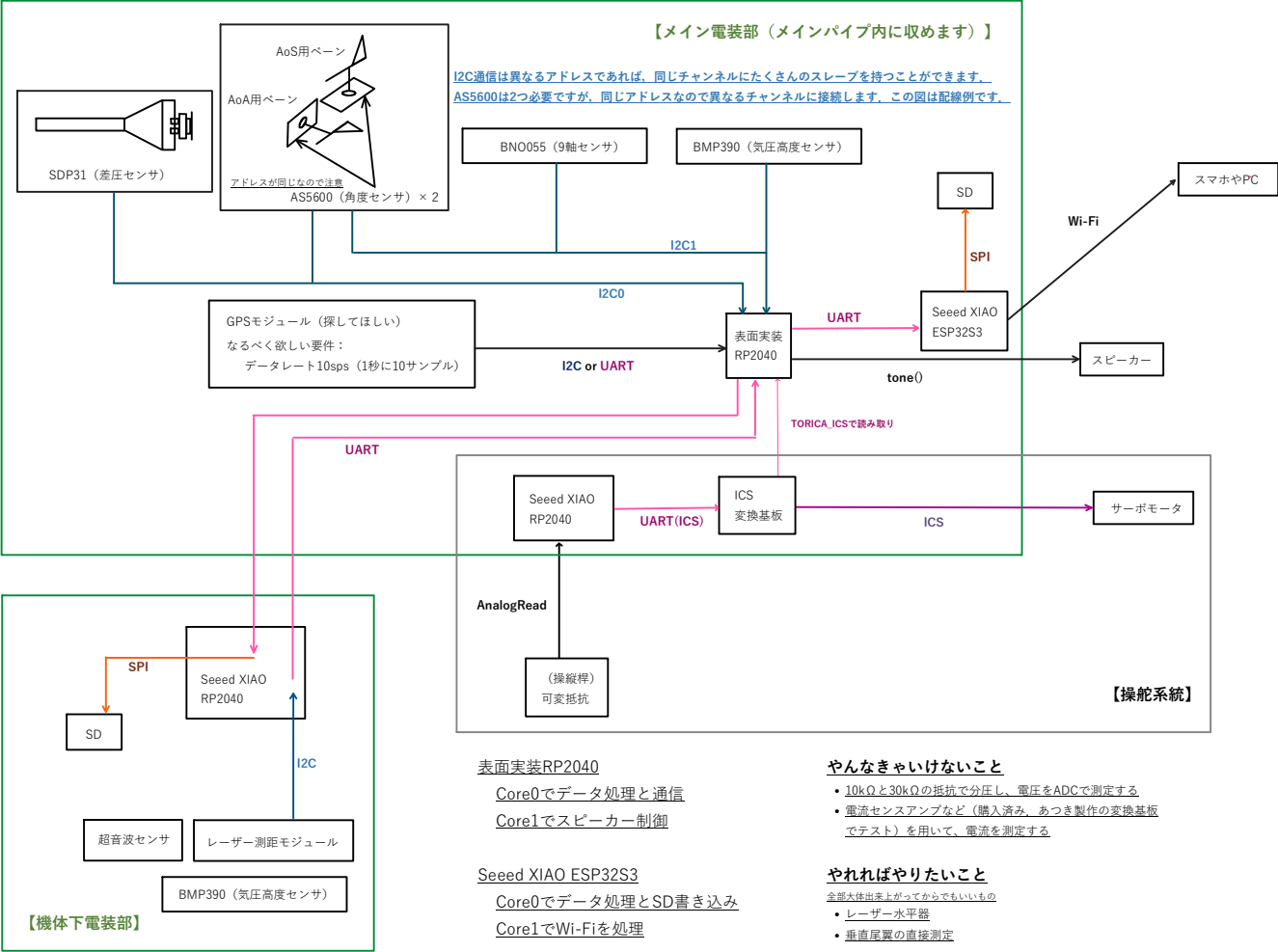
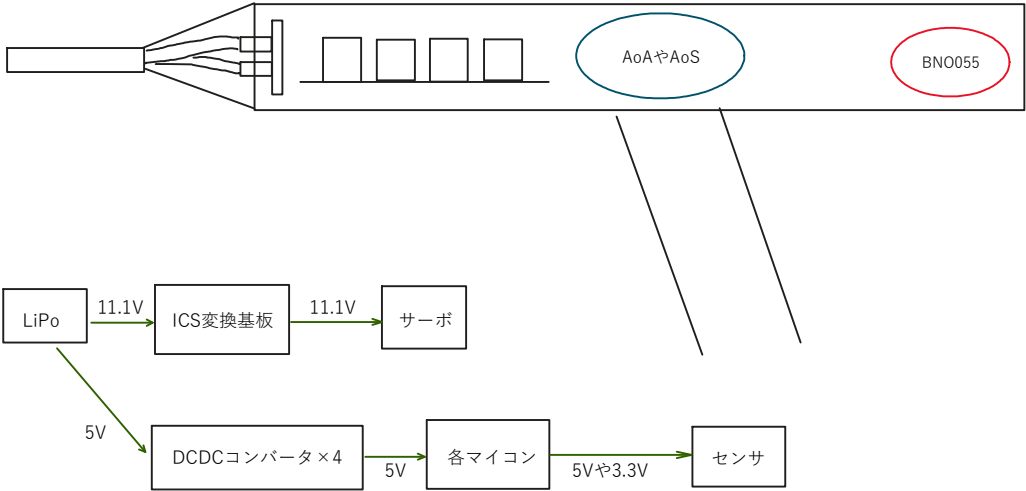


通信

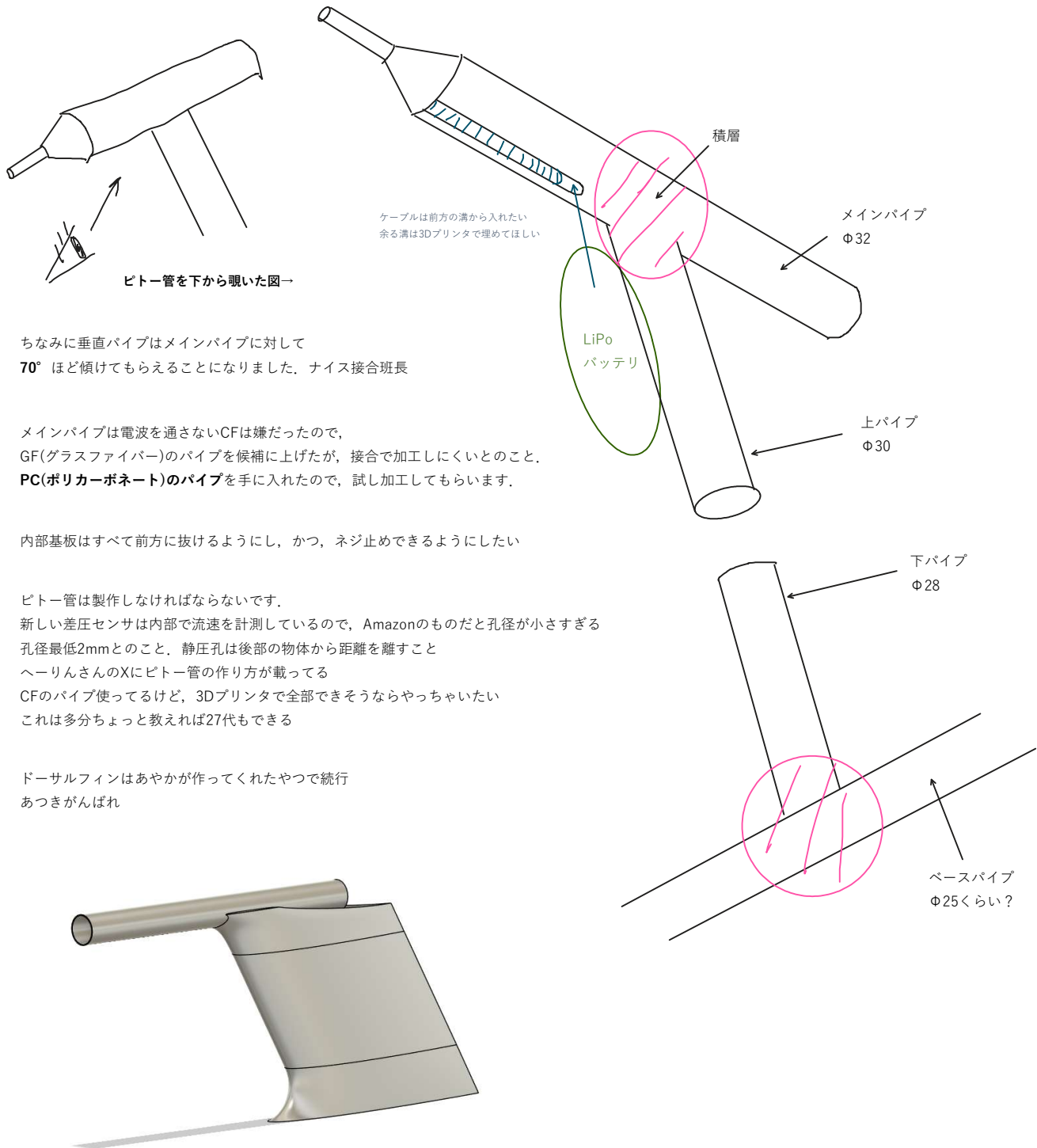


電源供給

- 前方からケーブルを通す関係上、DCDCコンバータ(5V)をメインパイプの前方に配置
- 5Vの出力先はメインPico、Wi-Fi用XIAO、操縦桿用XIAO、機体下XIAOの4つ
- BNO055は電源周りやネオジム磁石からの磁気の影響を抑えるために後方に配置



センサーマウントとドーサルフィン



ちなみに垂直パイプはメインパイプに対して
70° ほど傾けてもらえることになりました。ナイス接合班長

メインパイプは電波を通さないCFは嫌だったので、
GF(ガラスファイバー)のパイプを候補に上げたが、接合で加工しにくいとのこと。
PC(ポリカーボネート)のパイプを手に入れたので、試し加工してもらいます。

内部基板はすべて前方に抜けるようにし、かつ、ネジ止めできるようにしたい

ピトー管は製作しなければならないです。
新しい差圧センサは内部で流速を計測しているので、Amazonのものだと孔径が小さすぎる
孔径最低2mmとのこと。静圧孔は後部の物体から距離を離すこと
へーりんさんのXにピトー管の作り方が載ってる
CFのパイプ使ってるけど、3Dプリンタで全部できそうならやっちゃいたい
これは多分ちょっと教えれば27代もできる

ドーサルフィンはややかが作ってくれたやつで続行
あつぎがんばれ